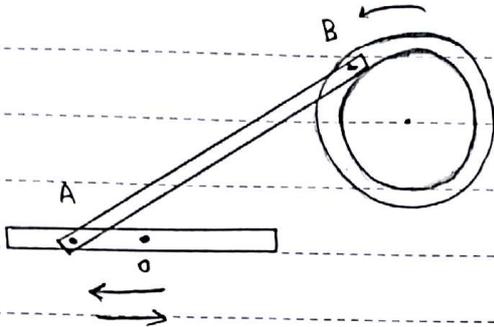
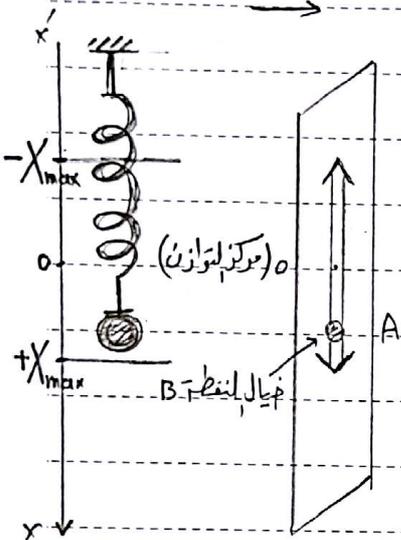


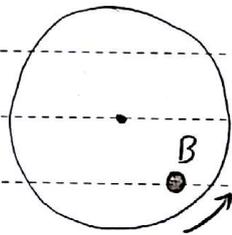
الوحدة الأولى : الحركة والتحرك
 الدرجة الأولى : الحركة التوافقية البسيطة
 الدراسة التجريبية :



نشاط (1) : في الشكل المجاور عندما يتحرك النقطة (B) حركة دائرية منتظمة فإن النقطة (A) تتحرك حركة انهماجية باتجاههم

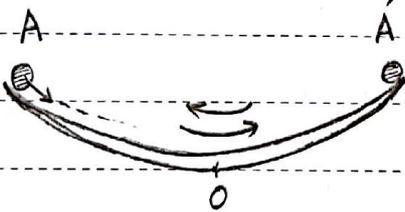


نشاط (2) : في الشكل المجاور عندما يتحرك النقطة (B) حركة دائرية منتظمة فإن النقطة (A) تتحرك حركة انهماجية باتجاههم
 حركة (A) يتطابق مع حركة الجسم المعطى بنابض



نتيجة : حركة النقطة (A) في النشاطين السابقين يتحرك حركة اهتزازية على جانبي مركز لتوازن

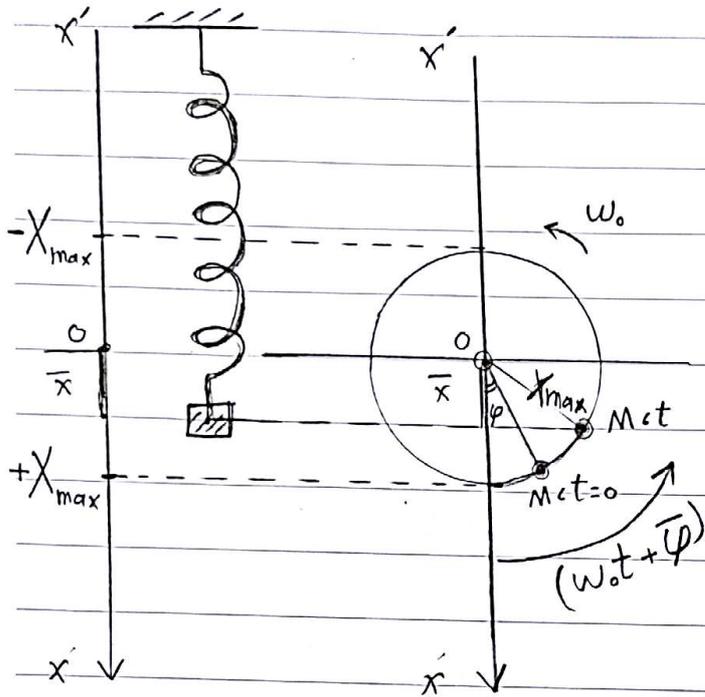
نشاط (3) : في الشكل المجاور عندما تترك كرة صغيرة دون سرعة ابتدائية من أحد طرفي دعاء ألسن وقدر نابض تتحرك باتجاههم متساكسين وبسرعات مختلفة وتنتهز من سرعة (تقف) عند A و A' ويكون سرعتها في النقطة (O).



نتيجة : الحركة اهتزازية : هي حركة جسم على جانبي نقطة ثابتة تسمى مركز الاهتزاز أو مركز التوازن ومنه لإتمام التي تتحرك حركة اهتزازية هي حركة جسم معطى بنابض بين التوازن المرين



نشاط (4):
العلاقة بين الحركة الدائرية المنتظمة والحركة التوافقية بسيطة (تمثيل فريدل)



عندما تدور نقطة (M) بحيط دائرة
حركية دائرية منتظمة فإن سقوطها على
محور يترك حركية بسيطة انشائية
(توافقية بسيطة).

لتبسيط دراسة الحركة التوافقية بسيطة
ننظرنا بنطاق OM يتصف بما يلي:
1- طولها ثابتة تمثل سعة الحركة

$$|OM| = X_{max}$$

2- زاويتها في اللحظة (t=0) مع محور x'x

تسمى الطور الابتدائي (ϕ) (rad)

3- زاويتها في اللحظة (t) مع محور x'x تسمى

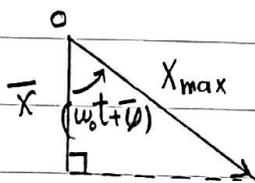
طور الحركة $(\omega_0 t + \phi)$

4- النبهن الخاص للحركة ω_0 يقابل سرعة زاوية ثابتة (ω)

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$$

5- مقدار القائم على محور x'x يمثل طول الحركة (\bar{x}) وهو متغير بتغير الزمن

6- مسلك نجد:



$$\cos(\omega_0 t + \phi) = \frac{\bar{x}}{X_{max}}$$

$$\bar{x} = X_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

أو حركة الجسم المعالمة بنابض هي حركية بسيطة انشائية (توافقية بسيطة).

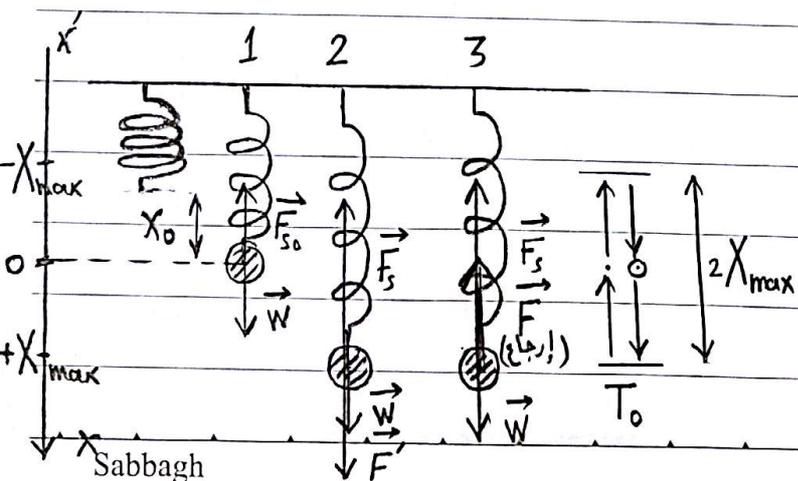
نشاط (5):

النواض المربت:

كرة صغيرة كتلتها (m) معلقة بنابض

مرن وحمل الكتلة حلقاته متباعدة،

ثابت هلايته K.



1- الجسم المعلق يتأثر بسبب استمرارية كونه x_0 ويضع لتأثير قوتين
 \vec{W} : قوة ثقل الجسم ، \vec{F}_0 : قوة توتر النايلون

2- نشد الجسم شاقولياً خوفاً من أن يفل منه حدود مرونة النايلون وإذ $x_{max} +$ فيضع
 الجسم لتأثير ثلاث قوى :

\vec{W} : قوة ثقل الجسم ، \vec{F}' : قوة نشد (تجاهات عكس بعض)

\vec{F}_0 : قوة توتر النايلون التي ازدادت شدتها (تجاه عكس الأمام)

3- لحظة ترك الجسم ، تستخدم قوة الشد \vec{F}' ويضع للتوتر \vec{F}_0 ، \vec{W} محملة تسمى

قوة الارتفاع \vec{F} (الارتفاع) توجه نحو مركز التوازن

فيترك الجسم على جانبي مركز التوازن رأساً وأقطاراً وتسمى طولاً $(2x_{max})$

الدور الحامض (T_0) : هو الزمن اللازم لينجز المثلث اهتزازاً كاملاً

أي : الزمن اللازم لانتقال الجسم من $(+x_{max})$ إلى $(-x_{max})$

ثم العودة إلى $(+x_{max})$ ويقدر بالطائفة (Sec)

التواتر الحامض (f_0) : هو عدد الاهتزازات الواحدة لثانية ويقدر بالهرتز (HZ)

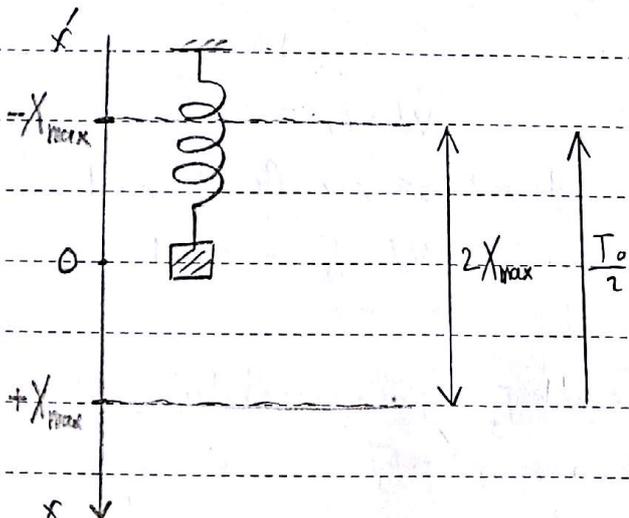
وهو عكوس الدور $(f_0 = \frac{1}{T_0})$

تطبيقه : يتحرك جسم مرن اهتزازاً بسيطاً يتطاوله من مبدأ اهتزازه من نقطة

عظايل $x_{max} +$ فيستغرقه (10 Sec) ثم يصل إلى أطوال بناظر $x_{max} -$ وطولاً

تطويرة وتسمى طولاً 24 cm أثناء اهتزازها والاهتزاز ينتج الدور

الحامض (T_0) ، وسرعة اهتزاز (x_{max})



*) $\frac{T_0}{2} = 10 \text{ sec}$ الحل

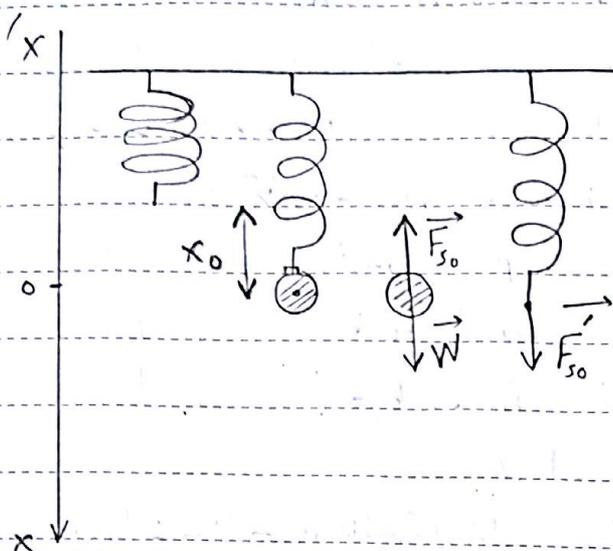
$\Rightarrow T_0 = 20 \text{ sec}$

*) $2x_{max} = 24 \text{ cm}$

$\Rightarrow x_{max} = 12 \times 10^{-2} \text{ m}$

1- قوة الارباع

(a) حالة التوازن: يستطيل النابض مسافة x_0 بعد تعليقه الجسم فيه.



يضع الجسم لتأثير قوسيه: \vec{W} : قوة ثقل الجسم
 \vec{F}_s : قوة توتر النابض

الملاحظة: لا يتحرك الجسم بالترتيب إلا عندما

$$\sum \vec{F} = \vec{0} \quad (\text{حالة التوازن})$$

$$\vec{W} + \vec{F}_{s0} = \vec{0}$$

بالإضافة إلى (بالإضافة إلى) \vec{x} حواله سهل

$$W - F_{s0} = 0$$

$$\boxed{W = F_{s0}} \quad (1)$$

تؤثر في النابض قوة شد \vec{F}_{s0} بسبب امتداده (x_0) بالامتداد (x_0)

$$F_{s0} = F_s = k x_0$$

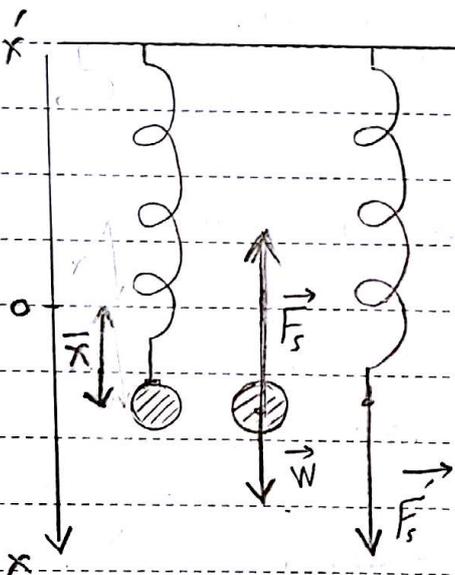
حيث x_0 : امتداده التوازني

$$\boxed{W = k x_0} \quad (2)$$

k : ثابت مرونة النابض

(b) حالة الحركة:

يضع الجسم لتأثير قوسيه: \vec{W} : قوة ثقل الجسم
 \vec{F}_s : قوة توتر النابض



الملاحظة: لا يتحرك الجسم بالترتيب إلا عندما (تأثير قوسيه لتأثير)

$$\sum \vec{F} = m\vec{a}$$

$$\vec{W} + \vec{F}_s = m\vec{a}$$

بالإضافة إلى (بالإضافة إلى) \vec{x} حواله سهل

$$\boxed{W - F_s = ma} \quad (3)$$

تؤثر في النابض لقوة \vec{F}_s بسبب امتداده $(\bar{x} + x_0)$

$$F_s = F_s = k(\bar{x} + x_0) \quad (\text{نوعه في (3)})$$

$$W - k(\bar{x} + x_0) = m\bar{a}$$

$$W - k\bar{x} - kx_0 = m\bar{a}$$

بالاستفادة من (2)

$$kx_0 - k\bar{x} - kx_0 = m\bar{a}$$

$$-k\bar{x} = m\bar{a}$$

$$-k\bar{x} = \bar{F}$$

$$\text{قوة الإرجاع} \quad \boxed{\bar{F} = -k\bar{x}}$$

إذاً: محصلة القوى الخارجية المؤثرة في مركز كتلة الجسم في كل لحظة هي قوة إرجاع لا يتغير الجسم إلى مركز الاهتزاز دوماً، وهي تتناسب عكساً مع الإزاحة \bar{x} وتساويها بالإشارة.

2- استنتاج طبيعة حركة التذبذب المرن (إيجاد التفاضل الثاني للتوازن المرن)
نظام اهتزازي لقوة خارجية المؤثرة في مركز كتلة الجسم

$$\bar{F} = m\bar{a} = -k\bar{x}$$

$$\bar{a} = -\frac{k}{m}\bar{x}$$

$$\boxed{(\bar{x})''_t = -\frac{k}{m}\bar{x}} \quad (1)$$

وهي معادلة تفاضلية من مرتبة الثانية تقبل حلاً جيبياً من الشكل

$$\bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

للتحقق من صحة الحل نستعمل الحل مرتين بالضبط للزمن

$$(\bar{x})'_t = \bar{v} = -\omega_0 X_{\max} \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$(\bar{x})''_t = \bar{a} = -\omega_0^2 X_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$\boxed{(\bar{x})''_t = -\omega_0^2 \bar{x}} \quad (2)$$

بالمقارنة بين (1) و (2) نجد:

$$\omega_0^2 = \frac{k}{m}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

k ثابت ملامح النابض (N.m) ، m كتلة الجسم المربوطة (kg) ، ω_0 التردد الكلي (rad.s⁻¹)

وهذا يحقق لان k و m هو مبداه

وهو التردد الكلي المربوطة بنوع المربوطة وكتلة الجسم المتعلق (ممازاة

واقعية بسيطة) الناتج الزمني المطال (الزمن) يعطى بالعلاقة

$$\bar{x} = X_{max} \cos(\omega_0 t + \bar{\phi})$$

\bar{x} المطال (موضع الجسم) في اللحظة t ويقاس بالتر (m)

X_{max} سرعة الاهتزاز ويقاس بالتر (m) وهي موجبة ووجبة

ω_0 التردد الكلي المربوطة ويقاس بالتر (rad.s⁻¹) ($\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$)

$\bar{\phi}$ الطور الابتدائي في اللحظة (t=0) ويقاس بالتر (rad)

$(\omega_0 t + \bar{\phi})$ طور الحركة في اللحظة (t) ويقاس بالتر (rad)

X_{max} ، ω_0 ، $\bar{\phi}$ ثوابت الحركة

3- استنتاج علاقة الدور الكلي للنابض المربوطة:

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} \quad \text{بما أنه}$$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$$

بالإضافة نجد

$$\frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$\frac{T_0}{2\pi} = \sqrt{\frac{m}{k}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

وهي علاقة الدور الكلي للنابض المربوطة غير المتجانسة ويمكن استنتاج ان الدور الكلي

(1) لا يتغير بزيادة اهتزاز X_{max}

(2) يتغير طردياً مع الجذر التربيعي لكتلة الجسم المربوطة m

(3) يتغير عكسياً مع الجذر التربيعي لثابت ملامح النابض k

4- توابيع الحركة:

(أ) تابع المظالم: التابع الزمني للمظالم بشكل

باعتبار ما يجب لتعود إلى ($\bar{x} = +X_{max}$, $t = 0$) في تابع المظالم

شكلاً مختصراً: $+X_{max} = X_{max} \cos(\omega_0(0) + \varphi)$

$$\cos(\varphi) = 1 \Rightarrow \varphi = 0 \text{ rad}$$

إذاً الشكل المشترك لتابع المظالم (أبسط شكل لتابع المظالم)

$$\bar{x} = X_{max} \cos(\omega_0 t)$$

فني المظالم بعد كل دورة الزمنية خلال دور: $\bar{x} = X_{max} \cos(\frac{2\pi}{T_0} t)$

$$\text{U: } t = 0 \Rightarrow \bar{x} = X_{max} \cos(\frac{2\pi}{T_0}(0)) \Rightarrow \bar{x} = +X_{max}$$

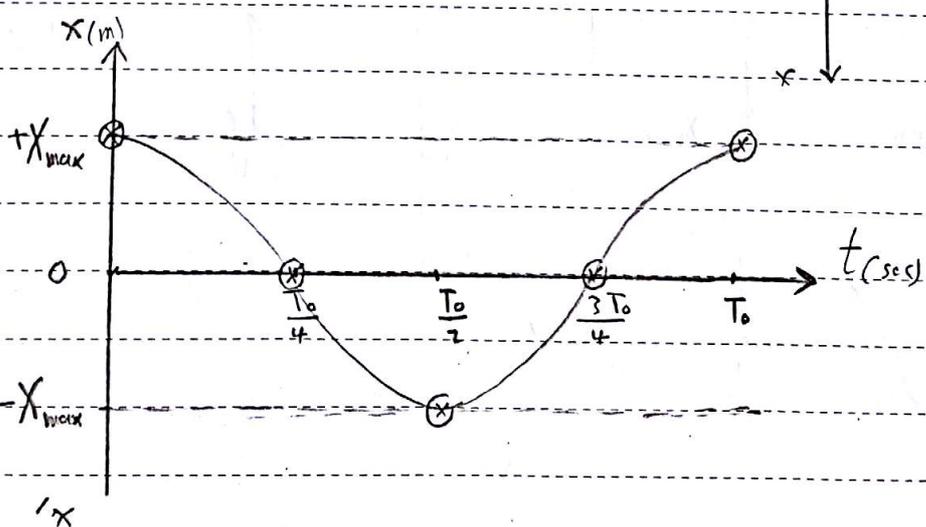
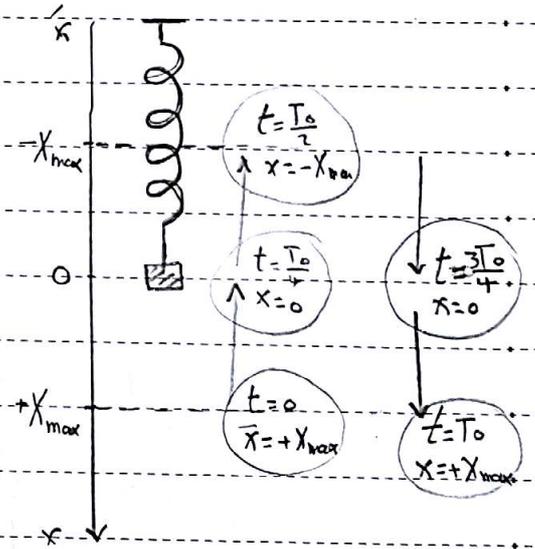
$$t = \frac{T_0}{4} \Rightarrow \bar{x} = X_{max} \cos(\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{T_0}{4}) \Rightarrow \bar{x} = 0$$

$$t = \frac{T_0}{2} \Rightarrow \bar{x} = X_{max} \cos(\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{T_0}{2}) \Rightarrow \bar{x} = -X_{max}$$

$$t = \frac{3T_0}{4} \Rightarrow \bar{x} = X_{max} \cos(\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{3T_0}{4}) \Rightarrow \bar{x} = 0$$

$$t = T_0 \Rightarrow \bar{x} = X_{max} \cos(\frac{2\pi}{T_0} \times T_0) \Rightarrow \bar{x} = +X_{max}$$

t(sec)	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0
x(m)	$+X_{max}$	0	$-X_{max}$	0	$+X_{max}$



المناقشة:

1. في الوسيط المرفقين يكون الطال اعظمي (طولية) $x = |x_{max}|$

2. في مركز التوازن يكون الطال معدوم $x = 0$

2- تابع السرعة هو المشتق الاول لتابع الطال بالنسبة للزمن

$$v = (\dot{x})_t$$

$$= -\omega_0 x_{max} \sin(\omega_0 t)$$

عني السرعة بعد الزمان خلال دور:

$$v = -\omega_0 x_{max} \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} t\right)$$

$$\text{في } t=0 \Rightarrow v = -\omega_0 x_{max} \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} \times 0\right) \Rightarrow v = 0$$

$$t = \frac{T_0}{4} \Rightarrow v = -\omega_0 x_{max} \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{T_0}{4}\right) \Rightarrow v = -\omega_0 x_{max}$$

$$= -v_{max}$$

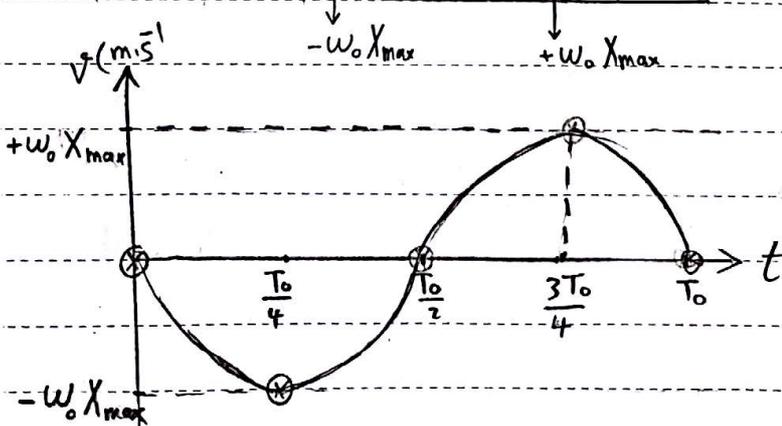
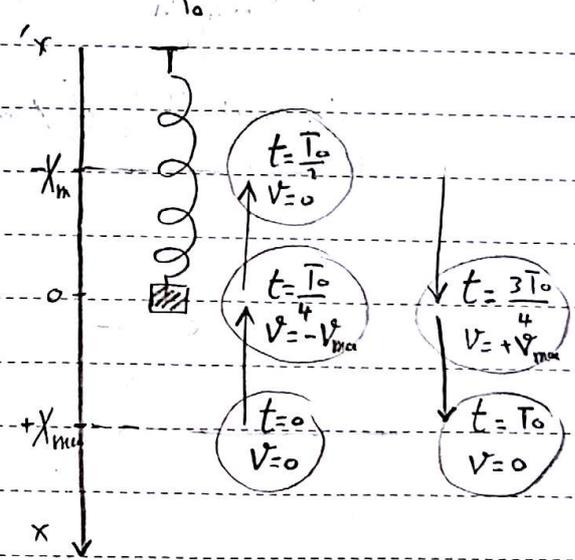
$$t = \frac{T_0}{2} \Rightarrow v = -\omega_0 x_{max} \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{T_0}{2}\right) \Rightarrow v = 0$$

$$t = \frac{3T_0}{4} \Rightarrow v = -\omega_0 x_{max} \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{3T_0}{4}\right) \Rightarrow v = +\omega_0 x_{max}$$

$$= +v_{max}$$

$$t = T_0 \Rightarrow v = -\omega_0 x_{max} \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} \times T_0\right) \Rightarrow v = 0$$

t (sec)	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0
v (m.s ⁻¹)	0	$-v_{max}$	0	$+v_{max}$	0



المناقشة:

(أ) في الوضع الطبيعي الطرفيين تكون السرعة معدومة:

(ب) في مركز التوازن تكون السرعة عظيمة (طولية): $v_{max} = \omega_0 x_{max}$

3- تابع التسارع: هو المتغير الذي يتابع السرعة بالنسبة للزمن والمتغير الثاني لتابع الطول

$$\bar{a} = (\bar{v})'_t \quad \text{بالنسبة للزمن:}$$

$$\bar{a} = (\bar{x})''_t$$

$$\bar{a} = -\omega_0^2 x_{max} \cos(\omega_0 t)$$

$$= -\omega_0^2 \bar{x} \quad \leftarrow \text{(قانون نيوتن في المائل)}$$

وهو تابع للتسارع بدلالة الطول وقيمته تتغير بتغير الطول

في حثي التسارع بدلالة الزمن خلال دورة:

$$\bar{a} = -\omega_0^2 x_{max} \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} t\right)$$

$$\text{في } t=0 \Rightarrow \bar{a} = -\omega_0^2 x_{max} \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}(0)\right) \Rightarrow \bar{a} = -\omega_0^2 x_{max}$$

$$= -a_{max}$$

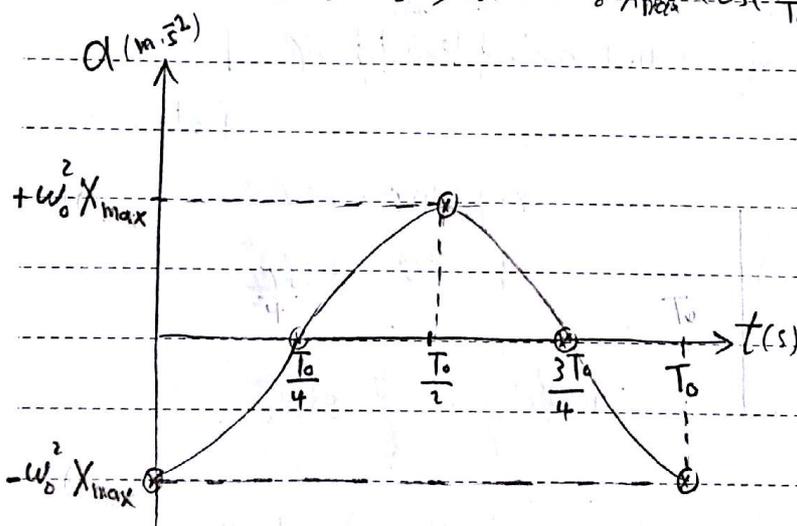
$$t = \frac{T_0}{4} \Rightarrow \bar{a} = -\omega_0^2 x_{max} \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{T_0}{4}\right) \Rightarrow \bar{a} = 0$$

$$t = \frac{T_0}{2} \Rightarrow \bar{a} = -\omega_0^2 x_{max} \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{T_0}{2}\right) \Rightarrow \bar{a} = +\omega_0^2 x_{max}$$

$$= +a_{max}$$

$$t = T_0 \Rightarrow \bar{a} = -\omega_0^2 x_{max} \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} \times T_0\right) \Rightarrow \bar{a} = -\omega_0^2 x_{max}$$

$$= -a_{max}$$



t (sec)	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0
a (m/s ²)	$-a_{max}$	0	$+a_{max}$	0	$-a_{max}$
	\downarrow		\downarrow		\downarrow
	$-\omega_0^2 x_{max}$		$+\omega_0^2 x_{max}$		$-\omega_0^2 x_{max}$

المناقشة:

(أ) في الوضع الطبيعي الطرفيين يكون التسارع العظيم (طولية): $a_{max} = \omega_0^2 x_{max}$ (ب) في مركز التوازن يكون التسارع معدوم: $a=0$

تطبيق: حدد قيمة كلا من السرعة والتسارع في الحظيتين $t = \frac{5T_0}{2}$ ، $t = \frac{5T_0}{4}$

الحل:

$$t = \frac{5T_0}{4} \left\{ \begin{aligned} \bar{v} &= -\omega_0 X_{max} \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} t\right) \\ &= -\omega_0 X_{max} \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{5T_0}{4}\right) \\ &= -v_{max} \quad (\text{أعلى}) \end{aligned} \right.$$

$$\begin{aligned} a &= -\omega_0^2 X_{max} \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} t\right) \\ &= -\omega_0^2 X_{max} \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{5T_0}{4}\right) \\ &= 0 \text{ م.س}^2 \quad (\text{صفر}) \end{aligned}$$

عندما يكون الجسم في أقصى امتداد

$$t = \frac{5T_0}{2} \left\{ \begin{aligned} \bar{v} &= -\omega_0 X_{max} \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{5T_0}{2}\right) \\ &= 0 \quad (\text{صفر}) \end{aligned} \right.$$

$$\begin{aligned} a &= -\omega_0^2 X_{max} \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{5T_0}{2}\right) \\ &= +a_{max} \quad (\text{أعلى}) \end{aligned}$$

عندما يتقدم الجسم في اتجاه أعلى

(5) الطاقة في الحركة التوافقية البسيطة:
الطاقة الميكانيكية الناتجة المرنة هي مجموع الطاقات الكامنة والحركية

$$E_{total} = E_p + E_k \quad \text{--- (1)}$$

$$x = X_{max} \cos(\omega_0 t + \phi) \quad \text{تابع الطول}$$

$$v = \dot{x} = -\omega_0 X_{max} \sin(\omega_0 t + \phi) \quad \text{تابع السرعة}$$

الطاقة الكامنة المرنة $E_p = \frac{1}{2} K x^2$

$$E_p = \frac{1}{2} K X_{max}^2 \cos^2(\omega_0 t + \phi) \quad \text{--- (2)}$$

الطاقة الحركية $E_k = \frac{1}{2} m v^2$

$$E_k = \frac{1}{2} m \omega_0^2 X_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi)$$

$$\omega_0^2 = \frac{K}{m} \Rightarrow K = m \omega_0^2$$

$$E_k = \frac{1}{2} K X_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi) \quad \dots (3)$$

نعوض عن (2) و (3) في (1) فنجد:

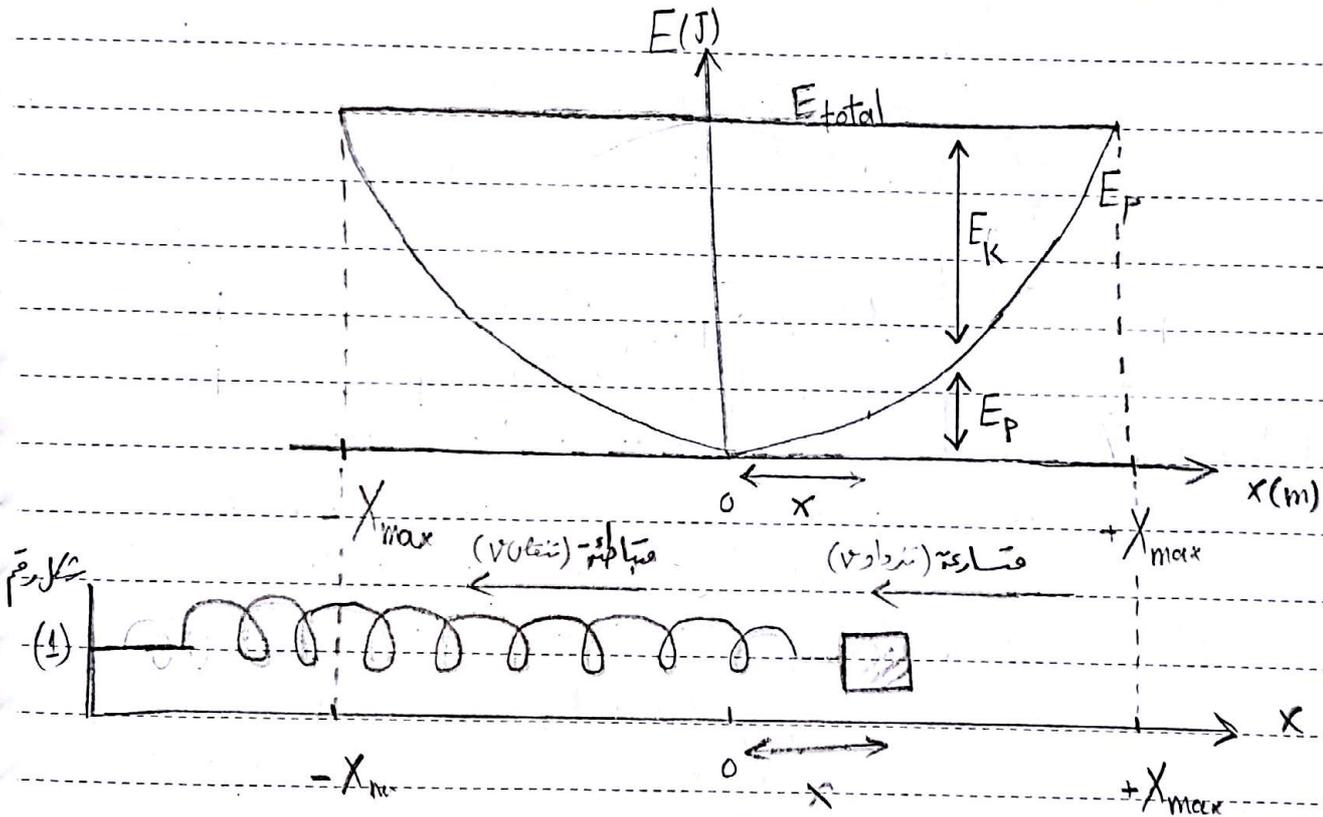
$$E_{total} = \frac{1}{2} K X_{max}^2 \cos^2(\omega_0 t + \phi) + \frac{1}{2} K X_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi)$$

$$= \frac{1}{2} K X_{max}^2 [\cos^2(\omega_0 t + \phi) + \sin^2(\omega_0 t + \phi)]$$

$$E_{total} = \frac{1}{2} K X_{max}^2 = \text{const}$$

الناقطة:

يمكننا أيضًا إظهار العلاقة $E_{total} = E_p + E_k$ بين الطاقة الكلية والطاقة الميكانيكية (x) بيانياً
 $E_{total} = \frac{1}{2} K X_{max}^2$ ، $E_{total} = E_p + E_k$ ، $E_p = \frac{1}{2} K x^2$ ، $E_k = \frac{1}{2} m v^2$



في وضع التوازن : $x=0 \Rightarrow E_p=0 \Rightarrow E_{total} = E_k$
 الطاقة الكلية في مركز التوازن هي طاقة حركية فقط

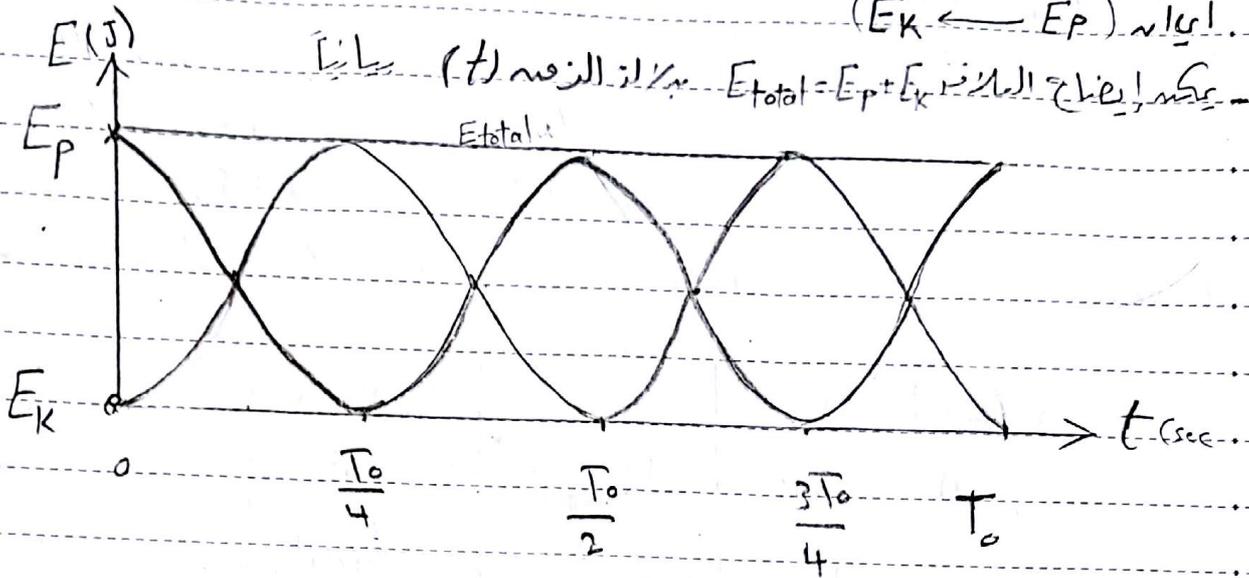
في الوضعية الطرفيين : $v=0 \Rightarrow E_k=0 \Rightarrow E_{total} = E_p$
 الطاقة الكلية في الوضعية الطرفيين هي طاقة كامنة مرونية فقط

بالابتعاد عن مركز التوازن يزداد إبطال (x) وبالتالي تزداد الطاقة الكامنة المرونية وتنقص الحركية
 أي تتحول $(E_p \leftarrow E_k)$

بالاقتراب من مركز التوازن بين ان لطال (x) وبالتالي تنقل الطاقة لكافة المرونة وتزداد الحركة

ايما $(E_k \leftarrow E_p)$

يمكن ايجاد الطاقة الكلية $E_{total} = E_p + E_k$ بالزمن (t) اي



تطبيق:

نؤسس من افقي كمنحني الشكل رقم (1) مؤلف من جسم ونابضين تابعه الزمن

$\bar{x} = 0.1 \cdot \cos(\pi t + \pi)$ الطول

(1) عدد ثوابت الحركة للنوابض (2) اصاب دوره T_0

(3) عدد فروع المتردد (الجسم) في لحظة بدء الزمن

الـ (1) التابع الزمني للنوابض المرونة $\bar{x} = X_{max} \cos(\omega_0 t + \theta)$

$\bar{x} = 0.1 \cos(\pi t + \pi)$

$X_{max} = 0.1 \text{ m}$

$\omega_0 = \pi \text{ rad.s}^{-1}$

$\theta = +\pi \text{ rad}$ (طور الحركة في اللحظة $t=0$)

(2) الدور الكامل $(T_0) = \frac{2\pi}{\omega_0} = \frac{2\pi}{\pi} = 2 \text{ sec}$

(3) عند بدء الزمن $t=0$

لـ $t=0 \Rightarrow \bar{x} = 0.1 \cos(\pi(0) + \pi) \Rightarrow \bar{x} = 0.1 \cos(+\pi)$

$\Rightarrow x = -0.1 \text{ m}$ (الجسم في اطال الاقصى السالب) $\overset{-1}{\cos(\pi)}$

نظام (6):

حدد المواضع والسرعات التي يتكون فيها الطاقين الميكانيكية والكامنة البروتية

(1) عظم

(2) معدومة

باعتبار قيمة الزمن نقطة انطلاق $+X_{max}$

أولاً: المواضع: هناك ثلاث مواضع للجسم وهي $+X_{max}$ و 0 و $-X_{max}$ وهي مركز التوازن 0 .

$X (m)$	$+X_{max}$	0	$-X_{max}$
$E_K (J)$	0	$(\frac{1}{2}mv^2) E_{total}$	0
E_P	E_{total}	0	E_{total}

نتيجة انحناء المواضع التي يتكون فيها الطاقة الميكانيكية معدومة يتكون فيها الكامنة عظمى ولكن جميعاً دائماً: السرعات. هناك خمس السرعات خلال دورة كاملة

$t (sec)$	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0
$E_K (J)$	0	$(\frac{1}{2}mv^2) E_{total}$	0	E_{total}	0
$E_P (J)$	E_{total}	0	E_{total}	0	E_{total}

نتيجة انحناء السرعات التي يتكون فيها الطاقة الميكانيكية معدومة يتكون فيها الكامنة عظمى والممكن جميعاً.

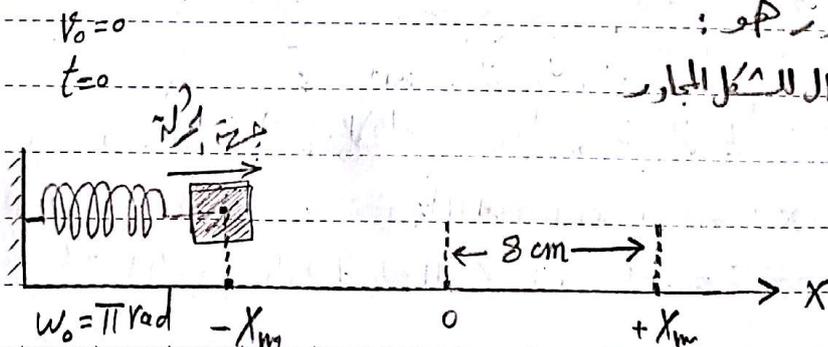
/ أو فترتي /

أولاً: اختر الإجابة الصحيحة فيما يأتي

1- تابع الطال الذي يصنف حركة الزنزانة البسيطة

في الشكل المجاور هو:

أو: استنتج تابع الطال للشكل المجاور



الحل: ساج اظال في الحركة الجيبية من اجل
 ليعبر الثوابت $(X_{max}, \omega_0, \bar{\theta})$

*) $X_{max} = 0.08 \text{ m}$ لان الحجم ثوب دون سرعة استاتيكية ($v_0=0$)

*) $\omega_0 = \pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$

*) $\bar{\theta} = ?$

لحساب $\bar{\theta}$ نعوض في شرط البدء ($x = -X_{max}$ عند $t=0$) ساج اظال

$-X_{max} = X_{max} \cos(0 + \bar{\theta})$

$\cos(\bar{\theta}) = -1$

$\bar{\theta} = \pi \text{ rad}$

لذا ساج اظال:

$\bar{x} = 0.08 \cos(\pi t + \pi)$

2- الرسم البياني كما يتنازل تغيرات السرعة مع الزمن الحجم مرتبط بتنازل حزن

يتميز بكونه توافقية بسيطة فيكون الساج الزمني للسرعة هو:

الحل: عالما ان توافقية بسيطة فان ساج وطا الراس ساج

$\bar{x} = X_{max} \cos(\omega_0 t + \bar{\theta})$

$v = (\dot{x})_t$

$v = -\omega_0 X_{max} \sin(\omega_0 t + \bar{\theta})$

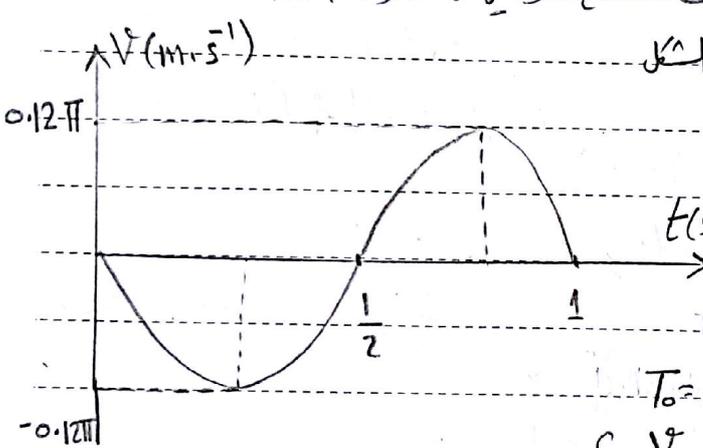
ليعبر الثوابت $(\omega_0, X_{max}, \bar{\theta})$

*) $T_0 = 1 \text{ Sec} \Rightarrow \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{1} = 2\pi \text{ rad/s}$ ساج كل جند

*) $v_{max} = 0.12\pi \Rightarrow v_{max} = |\dot{x}|_{max} = \omega_0 X_{max}$ ساج كل جند

$0.12\pi = 2\pi X_{max}$

$X_{max} = 0.06 \text{ m}$



X_{max} ساج كل جند

*) ساج كل جند: $(t=0, v=0)$ نعوض في ساج السرعة:

$0 = -\omega_0 X_{max} \sin(\bar{\theta}) \Rightarrow \sin \bar{\theta} = 0 \Rightarrow \bar{\theta} = \begin{cases} 0 \text{ rad} \\ \pi \text{ rad} \end{cases}$

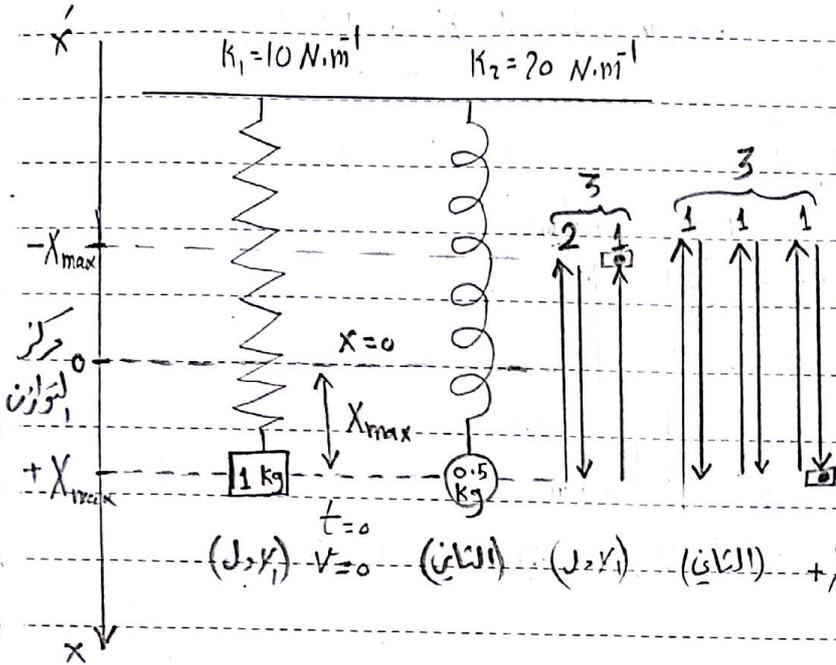
نختار القيمة التي تجعل $0 < X_{max}$ (عند $t = \frac{T_0}{4} = \frac{1}{4}$, $v = -0.12\pi$)

ل: $\bar{\theta} = 0 \text{ rad} \Rightarrow -0.12\pi = -2\pi X_{max} \sin(2\pi \times \frac{1}{4} + 0) \Rightarrow X_{max} = 0.06 \text{ m}$ مقبول

ل: $\bar{\theta} = \pi \text{ rad} \Rightarrow -0.12\pi = -2\pi X_{max} \sin(2\pi \times \frac{1}{4} + \pi) \Rightarrow X_{max} = -0.06 \text{ m} < 0$ غير مقبول

$v = -2\pi \times 0.06 \sin(2\pi t + 0) \Rightarrow v = -0.12\pi \sin(2\pi t)$ اذا:

(3) منزل لشكل المبادر من زئمانه توافقيتان تنطلقان من اماكن تفرد في الاتجاهين
 في اوقات وفي 3 sec من بعد اطلاقهما:



الحل:
 لتصبح دور التوافق الاول:

$$T_1 = 2\pi \sqrt{\frac{m_1}{k_1}} = 2\pi \sqrt{\frac{1}{10}} = 2 \text{ sec}$$

لتصبح دور التوافق الثاني:

$$T_2 = 2\pi \sqrt{\frac{m_2}{k_2}} = 2\pi \sqrt{\frac{1/2}{20}} = 1 \text{ sec}$$

بعد وفي 3 sec يكون

في اوقات الاولى $-X_{max}$ و في الثانية $+X_{max}$

في اوقات الثانية

ثانياً: ايمب...
 1- اثبت صحة العلاقة:
 الحل: في اوقات التوافقية البسيطة:

$$x = X_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$v = -\omega_0 X_{max} \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$x^2 = X_{max}^2 \cos^2(\omega_0 t + \phi)$$

$$v^2 = \omega_0^2 X_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi)$$

$$x^2 = X_{max}^2 \cos^2(\omega_0 t + \phi)$$

$$\frac{v^2}{\omega_0^2} = X_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi)$$

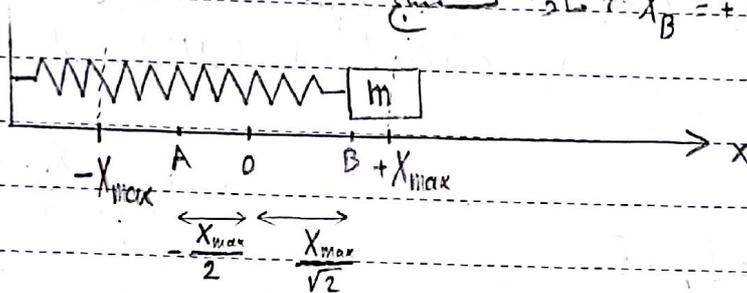
$$x^2 + \frac{v^2}{\omega_0^2} = X_{max}^2 (\cos^2(\omega_0 t + \phi) + \sin^2(\omega_0 t + \phi)) = 1$$

$$x^2 + \frac{v^2}{\omega_0^2} = X_{max}^2 \Rightarrow \frac{v^2}{\omega_0^2} = X_{max}^2 - x^2$$

$$\frac{v}{\omega_0} = \sqrt{X_{max}^2 - x^2} \Rightarrow v = \omega_0 \sqrt{X_{max}^2 - x^2}$$

- 2- نابض من حول الأمتلة بلقائه متبادرة ثابت صلابة k ، حيث m كتلة كتلة نابض
 ويربط بطرفه الآخر كتلة m يمكنه ان يتحرك في سطح افقي صلب
 صلب، او يتحرك دون سرعة ابتدائية: المطلوب
 (a) ادرى سرعة الجسم، واستنتج الناتج الزمني للظلال
 (b) استنتج علاقة الطاقة الحركية للجسم بـ x في كل من الوضعية A و B:

ماذا تستنتج: $x_B = +\frac{X_{max}}{\sqrt{2}}$ و $x_A = -\frac{X_{max}}{2}$



الحل:

(a) ادرى سرعة الجسم:

- يرفع الجسم لتأثير القوى

\vec{W} : قوة ثقله

\vec{R} : قوة رد فعل مستوى الترتيب

\vec{F}_s : قوة توتر النابض

- العلاقة بين الترتيب والتمدد

$$\sum \vec{F} = m\vec{a}$$

$$\vec{W} + \vec{R} + \vec{F}_s = m\vec{a}$$

بالإسقاط على محور حركته بحيث إزاحة الجسم

$$0 + 0 - F_s = m\vec{a} \quad (1)$$

توتر النابض قوة شد F_s تسبب تسارعه x

نابض: $F_s = F_s = k \cdot x$ (نعوض في (1))

$$-kx = m\vec{a}$$

لكسر بالية الترتيب وسبقه فان لتسارع النابض في حدود والتسارع هو تسارع متساوي فقط

$$\vec{a} = \vec{a}_t = (x)''$$

$$-Kx = m(x)''$$

إذًا:

$$(x)'' = -\frac{K}{m}x \quad \text{--- (1)}$$

وهي معادلة تفاضلية من الدرجة الثانية قابلة للحل بالطريقة القياسية من الشكل

$$x = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

لا اشتقاقه مرتين بالنسبة للزمن نحصل على

$$(x)' = -\omega_0 X_{\max} \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$(x)'' = -\omega_0^2 X_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$(x)'' = -\omega_0^2 x \quad \text{--- (2)}$$

بمطابقة (1) مع (2) نجد:

$$\omega_0^2 = \frac{K}{m} \Rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{K}{m}} > 0 \quad (K \text{ و } m \text{ موجبان تمامًا})$$

وهو البين، كما أن التوافق الجبري وحركته في حركة انبساطية

$$\bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi) \quad \text{الناجح الزمني لها لـ}$$

$$\bar{x}_A = \frac{X_{\max}}{2} \quad (*) (b)$$

$$E_{\text{total}} = E_p + E_k$$

$$\begin{aligned} E_k = E_{\text{total}} - E_p &= \frac{1}{2} K X_{\max}^2 - \frac{1}{2} K x_A^2 \\ &= \frac{1}{2} K X_{\max}^2 - \frac{1}{2} K \frac{X_{\max}^2}{4} \\ &= \frac{1}{2} K X_{\max}^2 \left(1 - \frac{1}{4}\right) \end{aligned}$$

$$= \frac{3}{4} \left(\frac{1}{2} K X_{\max}^2\right) = \frac{3}{4} E_{\text{total}}$$

$$\bar{x}_B = \frac{X_{\max}}{\sqrt{2}} \quad (*)$$

$$\begin{aligned} E_k = E_{\text{total}} - E_p &= \frac{1}{2} K X_{\max}^2 - \frac{1}{2} K \frac{X_{\max}^2}{2} \\ &= \frac{1}{2} K X_{\max}^2 \left(1 - \frac{1}{2}\right) \end{aligned}$$

$$= \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} K X_{\max}^2\right) = \frac{1}{2} E_{\text{total}}$$

نستنتج انه : تتقلص الطاقة الحركية للجسم بازدياد المطال وبالتالي تزداد طاقته الكامنة المرديية

حيث وهما :

في الموضع A : $E_K = \frac{3}{4} E$ ، $E_P = \frac{1}{4} E$ ($75\% E_K$ ، $25\% E_P$)

في الموضع B : $E_K = \frac{1}{4} E$ ، $E_P = \frac{3}{4} E$ ($50\% E_K$ ، $50\% E_P$)

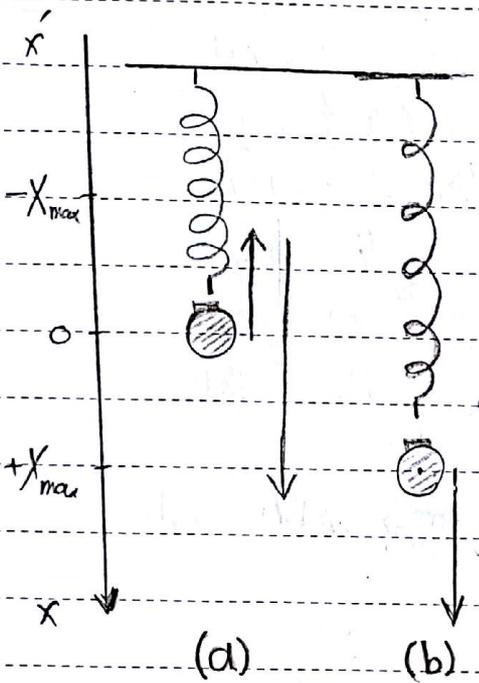
لانه ليس بالضرورة عند ما يكون الجسم في نقطة مطال $\frac{x_{max}}{2}$ تتساوى طاقتين E_K ، E_P

3- جسم وعلمه يتألف من شاقولك طاقتيه متساوية يتحرك بدورته الحمايه ، ما نوع

حركته اجم ؟ ولماذا ؟ بعد انفصاله عند انقضاء

(a) مركزه لا يتحرك ، وهو يتحرك بالانحناء لسالب ؟

(b) المطال الاعظمي الموضع



المحل
- لحظة انفصال الجسم ينفع الجسم الى قوة ثقليه فقط

$$\vec{W} = m\vec{g}$$

- العلاقة بين التسارع والسرعه

$$\sum \vec{F} = m\vec{a}$$

$$\vec{W} = m\vec{a}$$

$$m\vec{g} = m\vec{a}$$

$$\vec{a} = \vec{g} = \text{const}$$

اذا الحركة متسارعه بانتظام

(a) الانفصال في مركز الاهتزاز :

مورد الهبوط : تزداد شاقولك نحو الاعلى لان الجسم يمتلك سرعه ابتدائيه للحركه

وبالان مره حركته تعاكس قوة ثقليه والحركه متسارعه بانتظام

مورد الارتفاع : سقوط حر

وبالان مره حركته بحركه قوة ثقليه فالحركه متسارعه بانتظام

(b) الانفصال في المطال الاعظمي المرديي : سقوط حر لان السرعه الابتدائيه معدومه

وبالان مره حركته بحركه قوة ثقليه فالحركه متسارعه بانتظام

المسألة الأولى: حل المسائل الآتية

المسألة الأولى: تتألف مهززة بسيطة بسبب من نابض من سبائك فولاد

الكتلة معلقته متبادلة ثابت م الربطة $K=10 \text{ N}\cdot\text{m}^{-1}$

حسبت من أحد طرفيه ويحل في طرفه الآخر جسم كتلته 0.1 kg

ويظهر الناتج الزمني أطوال مهززة بالوقت $x=0.1 \cos(\pi t + \frac{\pi}{2})$

والطالب:

(1) اوجد قيم ثابت الزنبرك وددتها الحاصي

(2) احسب كتلة الجسم m

(3) احسب قيمة سرعة الجسم في موضع وطالاه $x=5 \text{ cm}$ والجم

تترك بالاتجاه الموجب للحدود

الحل: (1) الناتج الزمني للمهززة الجيبية البسيطة:

$$x = x_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$x = 0.1 \cos(\pi t + \frac{\pi}{2})$$

بالمقارنة نجد:

$$x_{\max} = 0.1 \text{ m} \quad \text{الطول الأقصى}$$

$$\omega_0 = \pi \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1} \quad \text{النابض الحاصي}$$

$$\phi = +\frac{\pi}{2} \text{ rad} \quad \text{الطور الابتدائي}$$

الدور الحاصي $T_0 = ?$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} \Rightarrow T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0}$$

$$= \frac{2\pi}{\pi}$$

$$= 2 \text{ sec}$$

$m = ?$ (2)

$$\omega_0^2 = \frac{k}{m} \Rightarrow m = \frac{k}{\omega_0^2}$$

$$= \frac{10}{(\pi)^2}$$

$$= 1 \text{ kg}$$

$v = ?$ (3)

$x = 5 \times 10^{-2} \text{ m}$

نريد بالاجابة بالاجاب

لنستخرج E_k :

$E_k = E - E_p$

$= \frac{1}{2} k x_{max}^2 - \frac{1}{2} k x^2$

$= \frac{1}{2} \times 10 \times (0.1)^2 - \frac{1}{2} \times 10 \times (5 \times 10^{-2})^2$

$= 5 \times 10^{-2} - 125 \times 10^{-4}$

$= 500 \times 10^{-4} - 125 \times 10^{-4}$

$= 375 \times 10^{-4} \text{ J}$

$E_k = \frac{1}{2} m v^2$

$375 \times 10^{-4} = \frac{1}{2} \times 1 \times v^2$

$v^2 = 750 \times 10^{-4}$

$v = \sqrt{75 \times 10^{-3}}$

$= \sqrt{\frac{25 \times 3}{10 \times 100}} = \frac{\sqrt{3}}{20}$

نريد بالاجابة بالاجاب

$v = \omega_0 \sqrt{x_{max}^2 - x^2}$

$= \pi \sqrt{(0.1)^2 - (0.05)^2}$

$= \pi \sqrt{10^{-2} - 25 \times 10^{-4}} = \pi \sqrt{10^{-2} - 0.25 \times 10^{-2}}$

$= \pi \sqrt{\frac{3}{4} \times 10^{-2}} = \frac{\sqrt{3} \pi}{2} \times 10^{-1} = \frac{\sqrt{3} \pi}{20}$

$= \frac{\sqrt{3}}{20} \text{ m.s}^{-1}$

بالاجابة بالاجاب

$v = + \frac{\sqrt{3}}{20} \text{ m.s}^{-1}$

المسألة الثانية:

يوضع الذراع البياني الجار تغيرات الطاقة الكامنة و

الطاقة الحركية بتغير الموضع لمتوزعة توافقية بسيطة

مؤلفة من نابضين مرتب جلفائيه متساوية ثابت

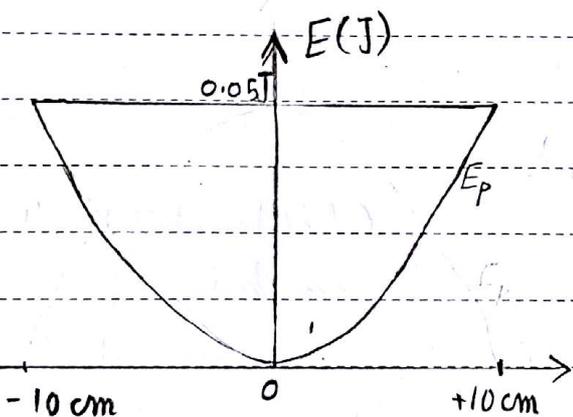
مطالبتة (K) صلابة ج. 0.9 م مطالبتة 0.4

والاطول:

1- استخرج قيمة ثابت مطالبتة الثاني K.

2- احس سرعة النابض للحركة

3- احس قيمة السرعة عند الموضع المركزي المتحرك



الحل: مسالك نجد $X_{max} = 10 \times 10^{-2} \text{ m}$
 الطاقة الكلية $E = 0.05 \text{ J}$

$$E = \frac{1}{2} k X_{max}^2 \quad k = ? \text{ (1)}$$

$$0.05 = \frac{1}{2} k (10 \times 10^{-2})^2$$

$$5 \times 10^{-2} = \frac{1}{2} k \times 100 \times 10^{-4}$$

$$k = 10 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1}$$

$$T_0 = ? \text{ (2)}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

$$= 2\pi \sqrt{\frac{0.4}{10}} = 2\pi \sqrt{\frac{4}{100}} = 2\pi \times \frac{2}{10}$$

$$= \frac{4\pi}{10} = \frac{12.5}{10} = 1.25 \text{ Sec}$$

$$v = ? \text{ (3) عند مرور بمركز التوازن}$$

$$x = 0$$

عند مرور بمركز التوازن

$$E_p = 0$$

$$E = E_k$$

$$E = \frac{1}{2} m v^2$$

$$0.05 = \frac{1}{2} \times 0.4 v^2$$

$$5 \times 10^{-2} = 2 \times 10^{-1} v^2$$

$$v = 0.5 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$$

السؤال الثالثة: (جذف)

زيد قطع بطوانه معدنية باستخدام منشار كهربائي فحصل لذلك باذا فرقتها حركته
 المنشار توافقية بسيطة اتسار حركته بطوانه معدنية طولها 16cm ويستغرقه لقطع
 تلك السانحة زمناً قدره 0.5 sec وقد بدأ حركته في اللحظة $t=0$ دون سرعة
 ابتدائية، وهو في مطاله الاعلى الموجب. المطلوب:
 1- ادرهم التابع الزمني لحركة المنشار انظاراً من شكله العام

- 2- اكتب قيمة سرعة انتشار لظاهرة مرور الأول في مركز الاهتزاز
 3- اذا افترضنا أنه قطر الأسطوانة المراد قطرها 5 cm ويتم نشر 0.5 mm
 في كل ثانية من قطرها فما هو الزمن اللازم لتتابع تلك الأسطوانة B بامتداد؟

الجل: (سرعة انتشار ظاهرة مستقيمة طولها 16 cm)

$$2 X_{max} = 16 \text{ cm} \Rightarrow X_{max} = 8 \times 10^{-7} \text{ m}$$

(الزمن اللازم لتتابع مسافة $2 X_{max}$ يمثل نصف الدور)

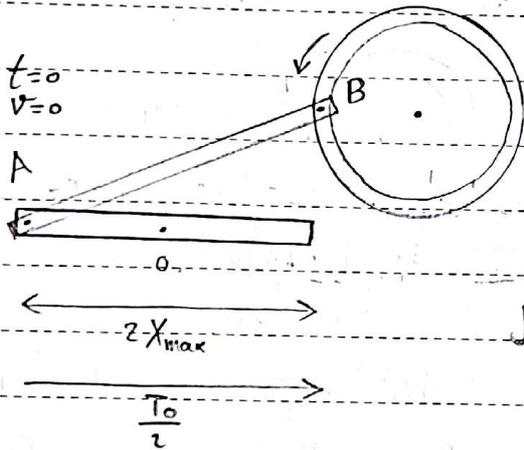
$$\frac{T_0}{2} = 0.5 \Rightarrow T_0 = 1 \text{ sec}$$

(يبدأ حركته في اللحظة $t=0$ دون سرعة ابتدائية، وهو في حالة الإزاحة الموجبة)

$$t=0, x = +X_{max}$$

(التابع الزمني للمركبة التوافقية البسيطة)

$$x = X_{max} \cos(\omega_0 t + \bar{\theta})$$



$$*) X_{max} = 8 \times 10^{-7} \text{ m}$$

$$*) \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{1} = 2\pi \text{ rad.s}^{-1}$$

$$*) \bar{\theta} = ?$$

نعرف شرط البداية (تتابع لظلال) $(t=0, x = +X_{max})$

$$+X_{max} = X_{max} \cos(0 + \bar{\theta})$$

$$\cos(\bar{\theta}) = 1$$

$$\bar{\theta} = 0 \text{ rad}$$

إذا تابع لظلال: $x = 8 \times 10^{-7} \cos(2\pi t + 0)$

$$v = (x)'_t \quad (2)$$

$$= 2\pi \times 8 \times 10^{-7} \sin(2\pi t)$$

$$= 16\pi \times 10^{-7} \sin(2\pi t)$$

يلزم t از حد مرور الأول بمركز التوازن)

عند بدء الزمن $t=0$ نقط = قطار $x = +X_{max}$ فإن زمن مرور الأول يساوي ربع الدور

$$t = \frac{T_0}{4} = \frac{1}{4} \text{ sec}$$

$$F'_{s0} = F_{r0} = kx_0$$

بالاستقامة من (أ) إلى (ب)

$$W = kx_0$$

$$mg = kx_0$$

$$x_0 = \frac{mg}{k}$$

$$mg = kx_0 \Rightarrow \frac{m}{k} = \frac{x_0}{g}$$

ب

نصف دورة التردد الكامل

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{x_0}{g}}$$

$$0.8 = 2\pi \sqrt{\frac{x_0}{10}}$$

$$T_0 = \frac{t}{n} = \frac{8}{10} \text{ ث} \\ = 0.8 \text{ sec}$$

$$0.8 = 2\sqrt{x_0} \Rightarrow$$

$$0.64 = 4x_0 \Rightarrow x_0 = 16 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$k = m\omega_0^2 \text{ ث}^{-2}$$

$$x_0 = \frac{mg}{m\omega_0^2} = \frac{g}{\omega_0^2}$$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$$

لتر ω_0

$$T_0 = \frac{t}{n} = \frac{8}{10} = 0.8 \text{ sec} \text{ لتر } T_0$$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{0.8} = \frac{\pi}{0.4} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

نصف دورة التردد

$$x_0 = \frac{10}{\left(\frac{\pi}{0.4}\right)^2} = \frac{10 \times 0.16}{\pi^2} = 0.16 \text{ m}$$

$$v_{\max} = \omega_0 x_{\max} \quad (2)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \omega_0 = \frac{\pi}{0.4} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1} \\ 2x_{\max} = 24 \text{ cm} \Rightarrow x_{\max} = 12 \times 10^{-2} \text{ m} \end{array} \right\}$$

$$v_{\max} = \left(\frac{\pi}{0.4}\right) (12 \times 10^{-2})$$

$$= 3\pi \times 10^{-1}$$

$$= 0.3\pi \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$\begin{aligned}
 a &= -\omega_0^2 \bar{x} & (3) \\
 &= -\left(\frac{\pi}{0.4}\right)^2 (10 \times 10^{-2}) \\
 &= -\left(\frac{10}{0.16} \times 10^{-1}\right) \\
 &= -\frac{100}{16} \\
 &= -\frac{25}{4} = -6.25 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 E_p &= \frac{1}{2} k x^2 & (4) \\
 \left\{ \begin{aligned} k &= m \omega_0^2 = 1 \times \left(\frac{\pi}{0.4}\right)^2 \quad : \text{لزم } k \\ &= \frac{10}{0.16} = \frac{1}{16} \times 10^3 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1} \end{aligned} \right.
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 E_p &= \frac{1}{2} \times \frac{1}{16} \times 10^3 (-4 \times 10^{-2})^2 \\
 &= 0.05 \text{ J}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 E_k &= E - E_p \\
 &= \frac{1}{2} k x_{\max}^2 - E_p \\
 &= \frac{1}{2} \times \frac{1}{16} \times 10^3 (12 \times 10^{-2})^2 - 0.05 \\
 &= \frac{1}{32} \times 144 \times 10^{-1} - 0.05 \\
 &= 0.45 - 0.05 \\
 &= 0.4 \text{ J}
 \end{aligned}$$

المسألة الخامسة:

تؤتزك كرة بعمودتها كلترا m بمرودتها نادون مشاقوكي واصل الكتلته حلقاته حياحدة

كابت حلقاته $k = 16 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1}$ عركته توافقية بسيطة دورها الحياص $(1) \text{ sec}$.

وبعد امتزان $x_{\min} = 0.1 \text{ m}$ ويقول من صبدأ الزمن لظن حور الكرة بتقل-

مطالبا x_{\max} وهي تقرب بالاتباه الب. الطلرب:

1- استيع السابح الزمني لظالم الكرة انظلا فانه شكله العام

2- عيه لحظتي المرور الادا والثالث للكرة في موضع التوازن

وامسب زنده قوة الارجاع في نقطة مطالبا $x = 0.1 \text{ m}$

3- امسب كتلة الكرة.

$$K = 16 \text{ N.m}^{-1}$$

الحل:

$$T_0 = 1 \text{ sec}$$

$$X_{\max} = 0.1 \text{ m}$$

$$(t=0 \text{ , } x = \frac{X_{\max}}{2})$$

$$v < 0$$

(1) الحاج الزيني المراد التوافقية ليست في شكل

$$\underline{\underline{X}} = \underline{\underline{X_{\max}}} \cos(\underline{\underline{\omega_0 t}} + \underline{\underline{\bar{\theta}}})$$

$$*) X_{\max} = 0.1 \text{ m}$$

$$*) \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{1} = 2\pi \text{ rad.s}^{-1}$$

$$*) \bar{\theta} = ?$$

نعرف شرط لـ ($t=0$, $x = \frac{X_{\max}}{2}$)

$$\frac{X_{\max}}{2} = X_{\max} \cos(0 + \bar{\theta})$$

$$\cos(\bar{\theta}) = \frac{1}{2}$$

$$\bar{\theta} = \pm \frac{\pi}{3} \text{ rad}$$

تتار الفية التي نجد $v < 0$

$$v = -\omega_0 X_{\max} \sin(\bar{\theta})$$

$$\text{ح: } \bar{\theta} = -\frac{\pi}{3} \text{ rad} \Rightarrow v = -\omega_0 X_{\max} \sin(-\frac{\pi}{3}) = \omega_0 X_{\max} \sin(\frac{\pi}{3}) > 0$$

$$\text{ح: } \bar{\theta} = +\frac{\pi}{3} \text{ rad} \Rightarrow v = -\omega_0 X_{\max} \sin(\frac{\pi}{3}) < 0$$

مقبول

$$X = 0.1 \cos(2\pi t + \frac{\pi}{3})$$

(2) عند مرور مركز التوازن $x=0$ نعرف في شكل

$$0 = 0.1 \cos(2\pi t + \frac{\pi}{3})$$

$$\cos(2\pi t + \frac{\pi}{3}) = 0$$

$$(2\pi t + \frac{\pi}{3}) = \frac{\pi}{2} + \pi k \quad \text{و } k = 0, 1, 2, \dots$$

$$2\pi t = \frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{3} + \pi k$$

$$2t = \frac{1}{2} - \frac{1}{3} + k$$

$$2t = \frac{1}{6} + k$$

$$t = \frac{1}{12} + \frac{k}{2}$$

للمرة الأولى: $k=0$

$$t = \frac{1}{12} \text{ sec}$$

المرة الثانية: $k=1$ غير مطلوب

المرة الثالثة: $k=2$

$$t = \frac{1}{12} + \frac{2}{2}$$

$$= \frac{13}{12} \text{ sec}$$

$$\vec{F} = -k\vec{x} \quad (3)$$

$$= -16 \times 0.1$$

$$= -1.6 \text{ N}$$

سعة (موتيتا):

$$F = 1.6 \text{ N}$$

$$\omega_0^2 = \frac{k}{m} \Rightarrow m = \frac{k}{\omega_0^2} \quad (4)$$

$$= \frac{16}{(2\pi)^2}$$

$$= 0.4 \text{ kg}$$

عامية (1):

شكل هزازة توافقية بسيطة حوافرة متناظرة من شاقولي طول الأكتاف
 حلقاته متباعدة ثابت مالمية $K = 10 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1}$ حيث مالمية رطابته
 الى نقطة ثابتة دتعمل في نقطة التناظر مسم كتلة $m = 0.1 \text{ kg}$ فاذا علمت ان
 حياً لزمه لحظة مرور الجسم في مركز التوازن، وهو يتحرك بالاتجاه السالب
 بسرعة $v = -3 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$ الطلوع:

1- امب نين الحركة الخاصة

2- استنتاج التابع الزمني لطال الحركة

3- امب نية حوية الاربع في نقطة وطالها 3 cm

الحل: $K = 10 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1}$

$m = 0.1 \text{ kg}$

$(t=0, x=0)$

$0 > v$

$v = -3 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

$\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{m}}$ (1)

$= \sqrt{\frac{10}{0.1}}$
 $= 10 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$

(2) التابع الزمني من شكل

$x = x_{\text{max}} \cos(\omega_0 t + \phi)$

* $\omega_0 = 10 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$

* $\phi = ?$

نوفر شرط البعد $(t=0, x=0)$ بتابع الطال

$0 = x_{\text{max}} \cos(0 + \phi)$

$\cos(\phi) = 0$

$\phi = \begin{cases} \frac{\pi}{2} \text{ rad} \\ \frac{3\pi}{2} \text{ rad} \end{cases}$

تتار التربة التي تجعل $X_{\max} > 0$ ($t = 0 : 4$)

$$v = -\omega_0 X_{\max} \sin(\bar{\varphi})$$

$$4: \varphi = \frac{3\pi}{2} \text{ rad} \Rightarrow -3 = -10 X_{\max} \sin\left(\frac{3\pi}{2}\right)$$

$$-3 = -10 X_{\max} (-1)$$

$$X_{\max} = 0.3 \text{ m}$$

مرفوع من الظل، على صواب

$$4: \bar{\varphi} = \frac{\pi}{2} \text{ rad} \Rightarrow -3 = -10 X_{\max} \sin\left(\frac{\pi}{2}\right)$$

$$-3 = -10 X_{\max} (+1)$$

$$X_{\max} = 0.3 \text{ m}$$

إذا التاج الذي من كل

$$x = 0.3 \cos\left(10t + \frac{\pi}{2}\right)$$

$$\bar{F} = -k \bar{x} \quad \bar{x} = 3 \text{ cm} (3)$$

$$= -k \bar{x}$$

$$= -10(0.3)$$

شدة (كوليتا)

$$F = |-3|$$

$$= 3 \text{ N}$$

عامة (2):

تتحرر نقطة مادية كتلتها 0.5 kg بحركة توافقية بسيطة بتردد نابض دول

الكتلة ملقاة من مسافة شاقولية، ويبدد 4 sec وبمسافة اهتزاز $X_{\max} = 8 \text{ cm}$.
فإذا علمت أن النقطة كانت في موضع وطال $\frac{X_{\max}}{2}$ في بعد الزمن وهي متحركة
بالإتجاه السالب المطلوب

- 1- استخراج التابع الزمني لطال حركة هذه النقطة بعد تعيين قيمتي الثوابت
- 2- عيبر الحظتي المرددة ω والثابت في موضع التوازن
- 3- عيبر الموضع التي تكون فيها سرعة وحالة القوى عظمى، والسرعة قيمتها
- 4- اعطى قيمة ثابت هلاجة النابض، وحل بتغير هذه القيمة باجتهال الكتلة المعلقة؟
- 5- اعطى الكتلة التي تجعل الدور الخامس 1 sec .

الحل:

1- الشكل العام لتابع الطال من أجل

$$x = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$$

$$*) X_{\max} = 8 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$*) \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{4} = \frac{\pi}{2} \text{ rad.s}^{-1}$$

$$*) \bar{\varphi} = ?$$

لنؤخذ من شرط $x = \frac{X_{\max}}{2}$ عند $t = 0$ بتابع الطال

$$\frac{X_{\max}}{2} = X_{\max} \cos(\omega_0(0) + \bar{\varphi})$$

$$\cos(\bar{\varphi}) = \frac{1}{2}$$

$$\bar{\varphi} = \pm \frac{\pi}{3} \text{ rad}$$

نختار القيمة التي تجعل $v > 0$ عند $(t = 0)$

$$v = (x)_t$$

$$v = -\omega_0 X_{\max} \sin(\bar{\varphi})$$

$$\text{حرفون } \bar{\varphi} = -\frac{\pi}{3} \text{ rad} \Rightarrow v = -\omega_0 X_{\max} \sin(-\frac{\pi}{3}) > 0$$

$$\text{مقبول } \bar{\varphi} = +\frac{\pi}{3} \text{ rad} \Rightarrow v = -\omega_0 X_{\max} \sin(+\frac{\pi}{3}) < 0$$

$$\bar{x} = 8 \times 10^{-2} \cos\left(\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{3}\right) \text{ m} \quad \text{إذا تابع المظالم}$$

(2) عند المرور بوضع التوازن

$$0 = 8 \times 10^{-2} \cos\left(\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{3}\right)$$

$$\cos\left(\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{3}\right) = 0$$

$$\left(\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{3}\right) = \frac{\pi}{2} + \pi k$$

المرور الأول $k=0$

$$\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{3} = \frac{\pi}{2} + \pi(0)$$

$$\frac{1}{2}t + \frac{1}{3} = \frac{1}{2}$$

$$t = \frac{1}{3} \text{ sec}$$

المرور الثاني $k=1$ غير مطلوب

المرور الثالث $k=2$

$$\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{3} = \frac{\pi}{2} + \pi(2)$$

$$\frac{1}{2}t + \frac{1}{3} = \frac{1}{2} + 2$$

$$t = \frac{13}{3} \text{ sec}$$

(3) شدة جاذبية الأرض $F = -kx$ قوة إرجاع تسمى بالملافة

$$F = -kx$$

تكون عند النهاية $x = \pm X_{\max}$ أقصى الوضعية الطرفين

$$\bar{x} = \pm X_{\max} \text{ أي}$$

$$F = -k(\pm X_{\max})$$

$$= k X_{\max}$$

طويل الخط (مستط)

$$\omega_0^2 = \frac{k}{m} \Rightarrow k = \omega_0^2 m$$

لكم ؛

$$F = \omega_0^2 m X_{\max}$$

إذا ؛

$$= \left(\frac{\pi}{2}\right)^2 (0.5) (8 \times 10^{-2}) = 0.1 \text{ N}$$

تسمى هذه الحالة بـ $\bar{x} = 0$ أي في وضع التوازن.

$$K = m\omega^2 \quad (4)$$

$$= 0.5 \left(\frac{\pi}{2}\right)^2$$

$$= 1.25 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1}$$

لأن هذه الثابت ثابت فإن لنا من ثباته وقيمته

من ثباته آخر وتغيير الكتلة لا يغير قيمته K .

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m'}{K}} \Rightarrow 1 = 2\pi \sqrt{\frac{m'}{1.25}} \quad (5)$$

$$1 = 4\pi^2 \frac{m'}{1.25} \Rightarrow 1 = \frac{40 m'}{1.25}$$

$$m' = \frac{1.25 \times 2.5}{40 \times 2.5} = 0.031 \text{ Kg}$$

نلاحظ: هذه القيمة ϕ هي الزاوية التي يتحرك بها الجسم عند التوازن.

$$1) \begin{cases} X = +X_{max} \\ t = 0 \\ v = 0 \end{cases}$$

$$2) \begin{cases} X = -X_{max} \\ t = 0 \\ v = 0 \end{cases}$$

$$3) \begin{cases} X = \frac{X_{max}}{2} \\ t = 0 \\ v < 0 \end{cases}$$

$$4) \begin{cases} X = 0 \\ t = 0 \\ v < 0 \end{cases}$$

$$1) \underline{0 \text{ rad}} \quad 2) \underline{\pi \text{ rad}} \quad 3) \underline{+\frac{\pi}{3} \text{ rad}} \quad 4) \underline{\frac{\pi}{2} \text{ rad}} \quad \text{نلاحظ:}$$

Date : / /

Subject: (33)

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ

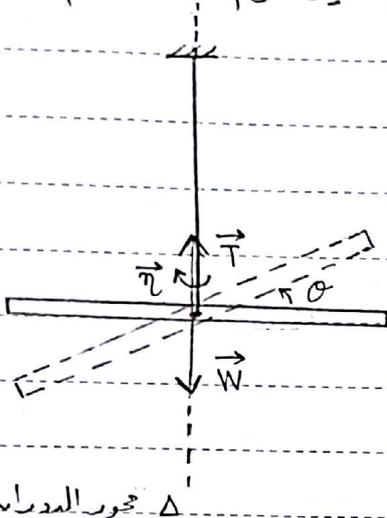
الاهتزازات الجيبية الدورانية

الدرس الثاني

نواحي القتل غير المتعام

نواحي القتل غير المتعام : سانه ومعلقه بلك قتل تهتز في مستوى أفقي حول

ملك القتل الأفقي بتأثير عزم مزدوج لقتل.



وراسة حركة نواحي القتل :

القوى الكائنية المؤثرة في سانه :

\vec{W} : قوة ثقل السانه

\vec{T} : قوة توتر ملك القتل

$\vec{\tau}$: مزدوج لقتل وهي قوة تنشأ في ملك

عنده ما يتغير السانه زاوية (θ) تقاوم عملية لقتل

عزمها عزم ارجاع.

بتطبيق المبدأ الثاني لنيوتن بالترتيب لدوراني

$$\sum \tau_{\Delta} = I_{\Delta} \cdot \alpha$$

I_{Δ} : عزم عطالة سانه حول محور الدوران (المنطقة بلك)

α : التسارع الزاوي

$$\tau_{\vec{W}} + \tau_{\vec{T}} + \tau_{\vec{\tau}} = I_{\Delta} \cdot \alpha$$

$$\left. \begin{aligned} \tau_{\vec{W}} = \tau_{\vec{T}} = 0 \\ \tau_{\vec{\tau}} = -K\theta \end{aligned} \right\} \text{لأنه :}$$

لأن كل من \vec{W} و \vec{T} متجهين في محور الدوران.

$$0 + 0 - K\theta = I_{\Delta} \cdot \alpha$$

$$-K\theta = I_{\Delta} \cdot (\theta)''$$

$$(\theta)'' = -\frac{K}{I_{\Delta}} \theta \quad (1)$$

وهي معادلة تفاضلية من الرتبة الثانية تقبل حلاً جيبياً من الشكل :

$$\theta = \theta_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

للتأكد من صحة الحل نشقها الحل مرتين بالنسبة للزمن

$$\omega = (\theta)' = -\omega_0 \theta_{max} \sin(\omega_0 t + \phi)$$

تابع زاوية التذبذب $\alpha = (\theta)'' = -\omega_0^2 \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi_0)$

$$(\theta)'' = -\omega_0^2 \theta \quad \text{--- (1)}$$

بموازنة (1) مع (2) نجد :

$$\omega_0^2 = \frac{k}{I}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{I_0}} > 0$$

وهذا يمكنه ان كل من k و I_0 هو ثابتا ، وهما اللذين يحتاجهما للنموذج لقتل غير المقام
وذلك في دورانية دورانية ، تابع الزمان في شكل

$$\theta = \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi_0)$$

θ : الظل الزاوي في اللحظة (t) (rad)

θ_{\max} : السعة الزاوية (rad)

ω_0 : التردد الزاوي للحرية (rad.s⁻¹)

ϕ_0 : الطور الابتدائي للحرية (rad)

لحتمتاج دور نموذج لقتل :

وهدنا أن

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{I_0}}$$

ونعلم أن

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$$

بالإضافة :

$$\frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{k}{I_0}}$$

$$\frac{T_0}{2\pi} = \sqrt{\frac{I_0}{k}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{k}}$$

وهي علاقة دورانية ، لنموذج لقتل غير المقام ،

علاقة الدور نستنتج أن:

- يتقلص الدور بالسرعة الزاوية للمركبة ω_{max} .
- يتناسب الدور طردياً مع الجذر التربيعي لعزم عظام السام.
- يتناسب الدور عكسياً مع الجذر التربيعي لثابت قتل تلك العنصرية الذي يعطى بالعلاقة:

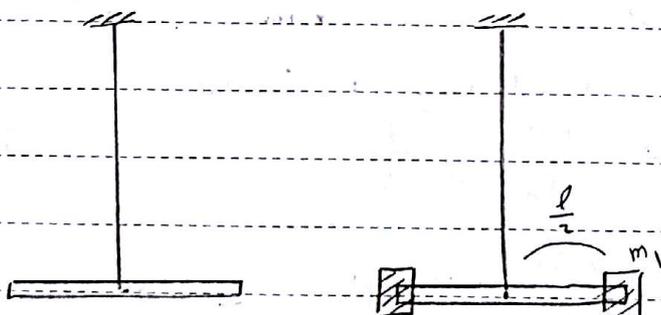
$$K = K' \frac{(2r)^4}{l}$$

- حيث: K : ثابت قتل تلك العنصرية
- K' : ثابت يتقلص به مادة السلك
- r : نصف قطر السلك
- l : طول سلك التعليق

2- الدراسة التجريبية:

- (a) علاقة الدور بزاوية القتل θ_{max} الابتدائية
 توزيع السام الأفقي عند وضع توازن أفقياً بزوايا مختلفة
 (θ_{max} , ω_{max} , T_0) ونحسب الدور (عدد اهتزازات $\leftarrow \frac{t}{n}$)
 نلاحظ أنه الدور لا يتغير.

- (b) علاقة الدور بعزم عظام السام I_0 :
 نحل السام بكتلتين بهدف زيادة عزم عظام السام (I_0) نلاحظ أنه الدور يزداد.



$$I_{\Delta} = (2 \times 10^{-3}) \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

$$I_{\Delta} = \frac{1}{12} m l^2$$

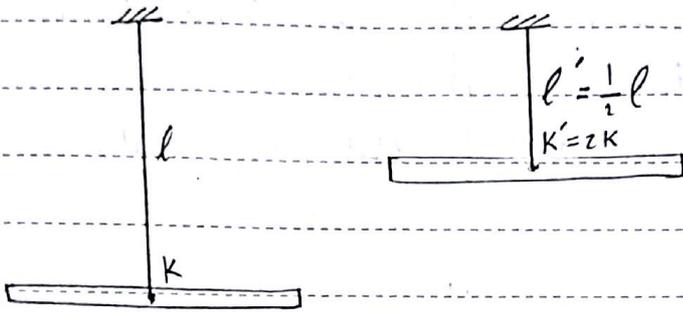
$$I_{\Delta} = I_{\Delta} + I_{m1} + I_{m2}$$

$$= 0 + 2 I_{m1}$$

$$= 2 m_1 \left(\frac{l}{2}\right)^2$$

(c) علاقة الدور بطول السلك

فمحصره طول السلك بهدف زياده ثابت القتل (K) نلاحظ انه الدور يتقلص.



لذا: $l' = \frac{1}{2} l \Rightarrow K' = 2K$ ($K = K' \frac{(2r)^4}{l}$)

3- النتائج الشكاي بين النوايس المرب و نوايس القتل:

\bar{F}	K	m	$\bar{a} = (\bar{x})''_t$	$\bar{v} = (\bar{x})'_t$	\bar{x}	تجميع انطائية نوايس حرن
قوة الجاذبية	ثابت مرونة لتناوبان	كتلة الجسم المرب	التسارع	السرعة	المطال	
\bar{M}	K	I_{Δ}	$\bar{\alpha} = (\bar{\omega})'_t$	$\bar{\omega} = (\bar{\theta})'_t$	$\bar{\theta}$	تجميع دورانية نوايس قتل
عزم الجاذبية	ثابت قتل السلك التناوب	عزم عطالة السلك	التسارع الزاوي	السرعة الزاوية	المطال الزاوي	

تعاليمت:

نوايس المرب: جسم هلبت حلهد بنا بين حرن
هلقانه متباعدة يهتد بحركة اهتزازية حول
مركز اهتزاز.

الامتطال الكونية: $x_0 = \frac{mg}{K}$

قوة الجاذبية: $F = -Kx$ تتناسب طرديا مع

المطال وتخالفة بالاشارة

تجميع حركت النوايس المرب:

هي حركت تجميعية انطائية وطالوا: $\bar{x} = x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$

دور النوايس المرب: $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{K}}$

نبض الحركت: $\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{m}}$ او $\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$

نوايس القتل: ساهه متجانسة معلقة مه مركزها الى

سلك قتل فولاذي ثابت قتلته K.

عزم الجاذبية: $\bar{M} = -K\bar{\theta}$ يتناسب طرديا مع المطال

الزاوي ويخالف بالاشارة.

تجميع حركت نوايس القتل:

هي حركت تجميعية دورانية وطالوا: $\bar{\theta} = \theta_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$

دور نوايس القتل: $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{K}}$

نبض الحركت: $\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{I_{\Delta}}}$ ، $\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$

الطاقة الحركية:

$$E_K = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} m \omega_0^2 X_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi)$$

الطاقة الكامنة المرورية:

$$E_P = \frac{1}{2} k x^2 = \frac{1}{2} k X_{max}^2 \cos^2(\omega_0 t + \phi)$$

الطاقة الكلية:

$$E_{total} = \frac{1}{2} k X_{max}^2 = const$$

الطاقة الحركية

$$E_K = \frac{1}{2} I_A \omega^2$$

الطاقة الكامنة المرورية

$$E_P = \frac{1}{2} k \sigma^2$$

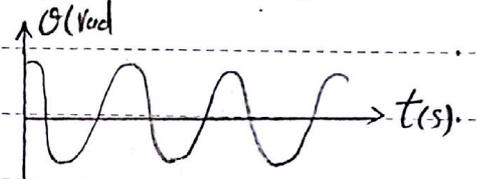
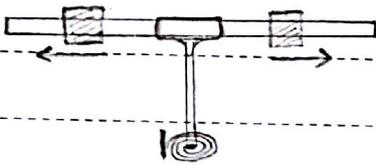
الطاقة الميكانيكية الكلية:

$$E_{total} = \frac{1}{2} k \sigma_{max}^2$$

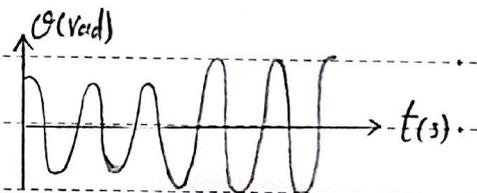
/ أختبر نفسي /

أولاً: اختر الإجابة الصحيحة فيما يأتي.

- 1- يرتز نواس قتل بحدور جابها T_0 ، في لحظة ما أستاذ حركته ابتعدت الأكتلتاب عنه محور الدوران بالمقدار نفسه كما هو موضح بالشكل، فالرجم البياني الذي يعبر عنه تغير المطال الزاوي مع الزمن في هذه الحالة هو:



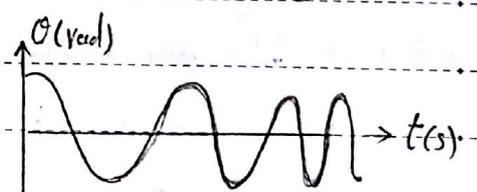
- عند ابتعاد الأكتلتاب عن محور الدوران يزداد اليبعد بينها أي ان (r) يزداد وبالتالي يزداد عزم المطال (I_A):



$$I_A = \frac{1}{2} I_A + I_{m1} + I_{m2}$$

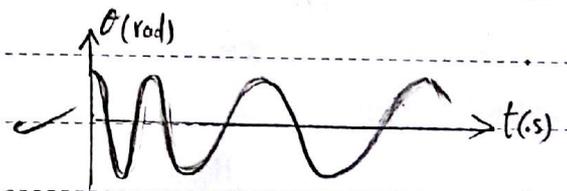
$$= \frac{1}{2} I_A + 2 I_{m1}$$

$$= \frac{1}{2} I_A + 2 m_1 r_1^2$$



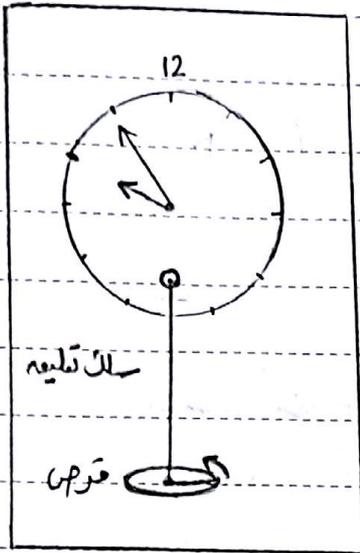
دبزيادة عزم المطال يزداد الدوران حسب العلاقة:

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{k}}$$



ملاحظة: الشكل الأول والثاني خطأ لأن دور كل منهما ثابت أما الشكل الثالث صحيح منه أهل اقتراب الأكتل عن محور الدوران، أما عند ابتعاد الأكتل عن محور الدوران بالشكل الأول فهذا هو الصحيح.

2- فيقائية تعتمد في عملها على توازن قتل تما في الشكل المجاور، ولجميع التأخير الحامل بالوقت
 فيرا، قدم الطلاب مقترحاتهم خات الاقتراح الصحيح P و:



(a) زيادة طول سلك الفتل بمقدار معين.

(b) زيادة كتلة القرص مع المحافظة على قطره.

(c) إنقاص طول سلك الفتل بمقدار معين.

(d) زيادة قطر القرص مع المحافظة على كتلته.

الحل:

عندما تؤثر الميقاتية هذا يعني ان دورها كبير
 وبالتالي لجميع التأخير يجب إنقاص الدور

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{K}}$$

ويتم ذلك

إما بإنقاص I_0 ($I_0 = \frac{1}{2}mr^2$) وذلك { (a) إنقاص كتلة القرص (m)
 (b) إنقاص نصف قطر القرص (قطر القرص)

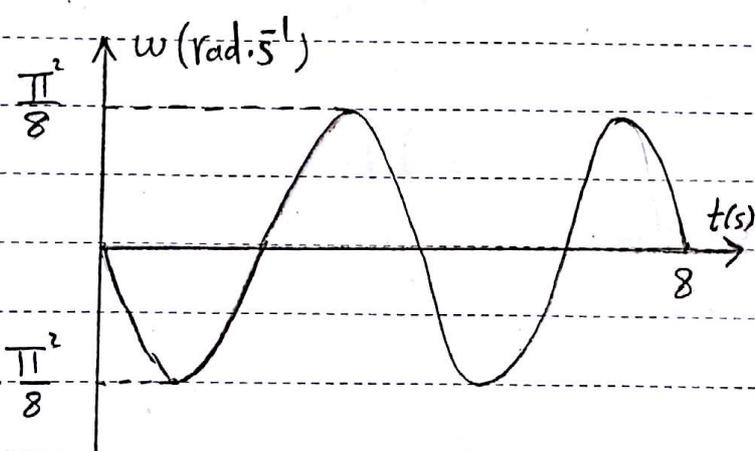
أو بزيادة K ($K = k \frac{(2r)^4}{l}$) وذلك { (a) إنقاص طول سلك الفتل

(b) زيادة قطر سلك التعليق

(c) استخدام سلك تعليق ثابت طوله k كين

3- يمثل الرسم البياني الجاور تغيرات السرعة الزاوية لتوازن قتل بتغير الزمن،

خات تابع السرعة الزاوية الذي يمثله هذا المنحنى هو:



$$\omega = \frac{\pi^2}{8} \sin 3\pi t \quad (a)$$

$$\omega = -\frac{\pi^2}{8} \sin 2\pi t \quad (b)$$

$$\omega = +\frac{\pi^2}{8} \sin \frac{\pi}{2} t \quad (c)$$

$$\omega = -\frac{\pi^2}{8} \sin \frac{\pi}{2} t \quad (d)$$

الحل: معطى حجم البياض نجد: $(t=0, w=0)$

$$2T_0 = 8 \text{ sec} \Rightarrow T_0 = 4 \text{ sec}$$

$$t = \frac{T_0}{4}, w = -\frac{\pi^2}{8}$$

تابع السرعة هو: $w = -w_0 \theta \sin(\omega_0 t + \bar{\phi})$:
نعين الثوابت $(w_0, \theta, \bar{\phi})$

$$\ast) w_0 = \frac{2\pi}{T_0}$$

$$= \frac{2\pi}{4}$$

$$w_0 = \frac{\pi}{2} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$\ast) \theta_{\text{max}} = ? \quad \bar{\phi} = ?$$

نعرض شرطاً لـ $(t=0, w=0)$ تابع السرعة

$$0 = -w_0 \theta_{\text{max}} \sin(\bar{\phi})$$

$$\sin(\bar{\phi}) = 0 \Rightarrow \bar{\phi} = \begin{cases} 0 \text{ rad} \\ \pi \text{ rad} \end{cases}$$

تتأقبة $\bar{\phi}$ التي تجعل $0 < \theta_{\text{max}}$ بلا شك $(t = \frac{T_0}{4}, w = -\frac{\pi^2}{8})$

$$\text{ل: } \bar{\phi} = 0 \text{ rad} \Rightarrow -\frac{\pi^2}{8} = -\frac{\pi}{2} \theta_{\text{max}} \sin\left(\frac{\pi}{2} \times \frac{4}{4} + 0\right)$$

$$\frac{\pi}{4} = \theta_{\text{max}} \sin\left(\frac{\pi}{2}\right)$$

$$\theta_{\text{max}} = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$$

مقبول

$$\text{ل: } \bar{\phi} = \pi \text{ rad} \Rightarrow -\frac{\pi^2}{8} = -\frac{\pi}{2} \theta_{\text{max}} \sin\left(\frac{\pi}{2} \times \frac{4}{4} + \pi\right)$$

$$\frac{\pi}{4} = \theta_{\text{max}} \sin\left(\frac{3\pi}{2}\right) =$$

$$\theta_{\text{max}} = -\frac{\pi}{4} \text{ rad} < 0 \text{ مرفوض}$$

$$\omega = -\frac{\pi}{2} \frac{\pi}{4} \sin\left(\frac{\pi}{4}t + 0\right)$$

إذا نأج السرعة ω

$$\omega = -\frac{\pi^2}{8} \sin\left(\frac{\pi}{4}t\right)$$

ثانياً: اطلب عملاً مستخدماً مبدأ
 1- انظر لقائمة ومجموعة الطاقة الميكانيكية برقمه انه θ نواس لفتل θ

مجموعة دوران

$$E_{\text{total}} = E_p + E_k$$

$$\frac{1}{2} K \theta_{\text{max}}^2 = \frac{1}{2} K \theta^2 + \frac{1}{2} I_{\Delta} \omega^2$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \theta = \theta_{\text{max}} \cos(\omega_0 t + \phi) \\ \omega = -\omega_0 \theta_{\text{max}} \sin(\omega_0 t + \phi) \end{array} \right\}$$

$$\frac{1}{2} K \theta_{\text{max}}^2 = \frac{1}{2} K \theta_{\text{max}}^2 \cos^2(\omega_0 t + \phi) + \frac{1}{2} I_{\Delta} \omega_0^2 \theta_{\text{max}}^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi)$$

نقسم على $\theta_{\text{max}} \neq 0$

$$\frac{1}{2} K = \frac{1}{2} K \cos^2(\omega_0 t + \phi) + \frac{1}{2} I_{\Delta} \omega_0^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi)$$

$$\frac{1}{2} K - \frac{1}{2} K \cos^2(\omega_0 t + \phi) = \frac{1}{2} I_{\Delta} \omega_0^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi)$$

$$\frac{1}{2} K (1 - \cos^2(\omega_0 t + \phi)) = \frac{1}{2} I_{\Delta} \omega_0^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \sin^2(\omega_0 t + \phi) + \cos^2(\omega_0 t + \phi) = 1 \\ \Rightarrow \sin^2(\omega_0 t + \phi) = 1 - \cos^2(\omega_0 t + \phi) \end{array} \right\}$$

$$\frac{1}{2} K \sin^2(\omega_0 t + \phi) = \frac{1}{2} I_{\Delta} \omega_0^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi)$$

$$K = I_{\Delta} \omega_0^2$$

$$\omega_0^2 = \frac{K}{I_{\Delta}}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{I_{\Delta}}} > 0$$

وهو المثلث التي من نواس لفتل غير المتناهي ومجموعة دوران

2. نعلم سابقين متماثلين ولكن قطرهما l_1 و l_2 ، و $T_0_1 = 2T_0_2$ ، اوجد العلاقة بين طولي السلكين الحل :

طريقة حل هذا التمرين هي:

النوع الأول $T_{0_1} = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{K_1}}$

$T_{0_1} = 2T_{0_2}$

$l_1 = ? l_2$

النوع الثاني $T_{0_2} = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{K_2}}$

المطلوب علاقة بين l_1 و l_2 لذلك نختار علاقة

تحتوي l_1 و l_2 وهما

النسبة (1) الى (2) نجد:

$K_1 = K'_1 \frac{(2r)^4}{l_1}$

$\frac{T_{0_1}}{T_{0_2}} = \sqrt{\frac{K_2}{K_1}}$

$K_2 = K'_2 \frac{(2r)^4}{l_2}$

$\frac{2T_{0_2}}{T_{0_2}} = \sqrt{\frac{K_2}{K_1}} \Rightarrow \frac{2}{1} = \sqrt{\frac{K_2}{K_1}}$

نسبة المثلثين

$\frac{K_1}{K_2} = \frac{l_2}{l_1}$ (1)

$\frac{4}{1} = \frac{K_2}{K_1} \Rightarrow K_2 = 4K_1$

نوجد علاقة بين K_1 و K_2 كالتالي

لدينا:

عطانا ايضا ان $T_{0_1} = 2T_{0_2}$

$K_1 = K'_1 \frac{(2r)^4}{l_1}$

$T_{0_1} = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{K_1}}$

$K_2 = K'_2 \frac{(2r)^4}{l_2}$

$T_{0_2} = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{K_2}}$

نسبة (1) الى (2) نجد:

$\frac{T_{0_1}}{T_{0_2}} = \sqrt{\frac{K_2}{K_1}} \Rightarrow \frac{2T_{0_2}}{T_{0_2}} = \sqrt{\frac{K_2}{K_1}}$

$\frac{K_1}{K_2} = \frac{l_2}{l_1}$

$\frac{4}{1} = \frac{K_2}{K_1} \Rightarrow K_2 = 4K_1$

$\frac{K_1}{4K_1} = \frac{l_2}{l_1} \Rightarrow \frac{1}{4} = \frac{l_2}{l_1}$

نعوض في (1):

$\frac{K_1}{4K_1} = \frac{l_2}{l_1} \Rightarrow l_1 = 4l_2$

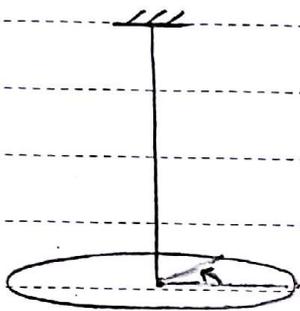
$l_1 = 4l_2$

المسألة الأولى:

يتألف نوابض قتل من قرصين متجانسين كتلتهم $m = 2 \text{ Kg}$ ، نصف قطره $r = 4 \text{ cm}$.
 جعله من مركزه الى سلك قتل شاقولي ثابت فتلك $K = 16 \times 10^3 \text{ m.N.rad}$
 تدوير القرصين في صيواً أفقي زاوية $\theta = +\frac{\pi}{4} \text{ rad}$ عن وضع توازنه ، وتركه دون
 سرعة ابتدائية في اللحظة $t = 0$ المطلوب :

- 1- اكتب لدور النابض للنوابض
- 2- مشتق النابض الذي له الطال الزاوي انظر قائمه شكله العام
- 3- اكتب الطاقة الكامنة في وضع طاله الزاوي $\theta = \frac{\pi}{8} \text{ rad}$ ، ثم اكتب لطاقة
 الحركية عندئذ .

$$(\text{عزم طاله قرصين حول محور عمودي في } \theta \text{ صويها خارج مركزه }) \quad I_{\Delta C} = \frac{1}{2} m r^2$$



$$m = 2 \text{ Kg} \quad \text{الحل}$$

$$r = 4 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$K = 16 \times 10^3 \text{ m.N.rad}$$

$$(t = 0 , \theta = +\frac{\pi}{4} \text{ rad})$$

دون سرعة ابتدائية

- (1) دور نوابض القتل يعطى بالعلاقة :

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{K}}$$

$$I_{\Delta} = \frac{1}{2} m r^2 \quad \text{يلزم } I_0$$

$$= \frac{1}{2} \times 2 \times (4 \times 10^{-2})^2$$

$$= 16 \times 10^{-4} \text{ Kg.m}^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{16 \times 10^{-4}}{16 \times 10^3}}$$

$$= 2 \text{ sec}$$

- (2) النابض الذي له الطال الزاوي يعطى بالعلاقة

$$\theta = \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$4) \theta_{\max} = +\frac{\pi}{4} \text{ rad} \quad (\text{من لزوم ترك دون سرعة ابتدائية})$$

$$5) \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{I_A}} = \sqrt{\frac{16 \times 10^{-3}}{16 \times 10^{-4}}} = \sqrt{10} = \pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$6) \varphi = ?$$

نخرج شرطاً لبدء (at = 0, $\theta = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$) نأخذ الظال

$$\frac{\pi}{4} = \frac{\pi}{4} \cos(\pi(0) + \varphi)$$

$$\cos \varphi = 1 \Rightarrow \varphi = 0 \text{ rad}$$

$$\theta = \frac{\pi}{4} \cos(\pi t + 0) \text{ rad} \quad \text{إذاً نأخذ الظال}$$

$$\theta = \frac{\pi}{8} \text{ rad} \quad (3)$$

$$E_p = \frac{1}{2} k \theta^2 = \frac{1}{2} \times 16 \times 10^{-3} \left(\frac{\pi}{8}\right)^2$$

$$= 8 \times 10^{-3} \frac{\pi^2}{64}$$

$$= \frac{1}{8} \times 10^{-2} \text{ J}$$

$$E = \frac{1}{2} k \theta_{\max}^2 = \frac{1}{2} \times 16 \times 10^{-3} \left(\frac{\pi}{4}\right)^2$$

$$= 8 \times 10^{-3} \frac{\pi^2}{16}$$

$$= \frac{1}{2} \times 10^{-2} \text{ J}$$

$$E_k = E - E_p$$

$$= \frac{1}{2} \times 10^{-2} - \frac{1}{8} \times 10^{-2}$$

$$= \frac{3}{8} \times 10^{-2} \text{ J}$$

المسألة الثانية:

ساعة جولة الأمتار حولها h ، نثبت في كل من طرفيها كتلة نقطية $m = 125 \text{ g}$

ونقله المحلة مع حثافتها إلى تلك قبل شقوق ثابت فتلك $k = 16 \times 10^3 \text{ mN/rad}$

لمؤلف المحلة نواحي قبل ، نزيح الساعة مع نواحي في مستوى أفقي بزاوية $\theta = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$

ونترك دون سرعة ابتدائية لحظة بدء الزمن ، فتردد الحركة دورانية

دورها الخاص $(2.5) \text{ sec}$ والطلوب:

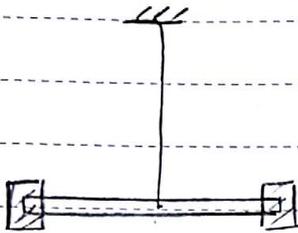
1- يستخرج التابع الزمني للظلال الزاوي إنطلاقاً من شكله العام

2- اكتب قيمة سرعة الزاوية للسان لحظة مروره بالاول بوضع التوازن

3- اكتب طول السان (l).

$$m_1 = m_2 = 125 \times 10^{-3} \text{ kg, الحل}$$

$$K = 16 \times 10^{-3} \text{ m} \cdot \text{N} \cdot \text{rad}^{-1}$$



طول السان l و هو ثابت

و مركز ثقله دون سرعة ابتدائية ($t=0, \theta = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$)

$$T_0 = 2 \text{ sec}$$

(1) التابع الزمني لطال الزاوية هو $\theta = \theta_{\text{max}} \cos(\omega_0 t + \bar{\theta})$

$$\#) \theta_{\text{max}} = \frac{\pi}{3} \text{ rad} \quad (\text{من سرعة الزاوية الابتدائية}) \quad \omega = \omega_0 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$\#) \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{2.5} = \frac{4\pi}{5} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$\#) \bar{\theta} = ?$$

نضع شرطاً لـ $\theta = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$ عند $t=0$ (تابع لطال الزاوية)

$$\frac{\pi}{3} = \frac{\pi}{3} \cos(0 + \bar{\theta})$$

$$\cos \bar{\theta} = 1 \Rightarrow \bar{\theta} = 0 \text{ rad}$$

إذاً تابع لطال

$$\theta = \frac{\pi}{3} \cos\left(\frac{4\pi}{5}t\right)$$

$$\omega = \left(\frac{d\theta}{dt}\right) = -\frac{4\pi}{5} \times \frac{\pi}{3} \sin\left(\frac{4\pi}{5}t\right) \quad (2)$$

$$= -\frac{8}{3} \sin\left(\frac{4\pi}{5}t\right)$$

يلزم وضع المرور الاول بمركز التوازن

$$t = \frac{T_0}{4} = \frac{2.5}{4} = \frac{5}{8} \text{ sec}$$

$$\omega = -\frac{8}{3} \sin\left(\frac{4\pi}{5} \times \frac{5}{8}\right)$$

$$= -\frac{8}{3} \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) = -\frac{8}{3} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{8I_0}{K}} \quad (3) \text{ حيث طول السلك } (l)$$

$$\left. \begin{aligned} I_0 &= I_0 + I_{m_1} + I_{m_2} \\ &= I_0 + 2I_{m_1} \\ &= 0 + 2m_1 \left(\frac{l}{2}\right)^2 \\ &= 2m_1 \left(\frac{l}{2}\right)^2 \end{aligned} \right\} \text{ مذكر}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2m_1 \frac{l^2}{4}}{K}}$$

$$2.5 = 2\pi \sqrt{\frac{2 \times 125 \times 10^{-3} l^2}{16 \times 10^{-3} \times 4}} \Rightarrow \frac{6.25}{1} = \frac{40 \times 250 \times 10^{-3} l^2}{16 \times 4 \times 10^{-3}}$$

$$l^2 = \frac{6.25 \times 16 \times 4}{40 \times 250} = \frac{6.25 \times 16}{2500}$$

$$l = \frac{2.5 \times 4}{50} = \frac{5 \times 4}{100} = \frac{20}{100} = 0.2 \text{ m}$$

عامة (3):

تتألف صفيحة من قرصين نحاسيين كتلتهم $M_1 = 0.12 \text{ kg}$ نصف قطره $R = 0.05 \text{ m}$ مثبت عليه سلك كتلته $M_2 = 0.012 \text{ kg}$ وطوله $L = 0.1 \text{ m}$ يحمل في طرفه كتلتين $m_1 = m_2 = 0.05 \text{ kg}$ تفصل بينهما مسافة قدرها $2r = 0.04 \text{ m}$ من مركز عظام القرص بلك فتل سلكي ثابت فتلك $K = 8 \times 10^{-4} \text{ N} \cdot \text{m} \cdot \text{rad}^{-1}$ كما في الشكل المجاور. المطلوب:

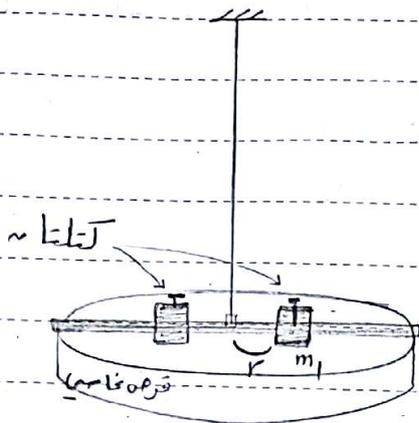
1- احس دور الميقاتية

2- إذا اردنا للدوران أن يزداد بمقدار 0.86 sec وذلك بزيادة البعد بين الكتلتين m_1, m_2 كم يجب أن يزداد البعد الجديد بينهما.

عزم عظام القرصين حول محور مارصه مركز عظام القرص $I_1 = \frac{1}{2} M_1 R^2$ وعزم

عظام السلك حول محور عمودي على مستويها ومارصه مركزها $I_2 = \frac{1}{12} M_2 L^2$ $\pi = 3.14$

($\pi^2 = 10$)



الجزء الأول
كتلة القرص الخارجي $M_1 = 0.12 \text{ kg}$

نصف قطر القرص الخارجي $R = 0.05 \text{ m}$

كتلة لسانه $M_2 = 0.012 \text{ kg}$

طول لسانه $L = 0.1 \text{ m}$

كتلة الكتلتين $m_1 = m_2 = 0.05 \text{ kg}$

البعد بين الكتلتين $2r = 0.04 \text{ m}$

ثابت قفل الرباط $K = 8 \times 10^{-4} \text{ m} \cdot \text{N} \cdot \text{rad}^{-1}$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{K}} \quad (1)$$

لنحسب I_{Δ}

$$I_{\Delta} = I_{\Delta}^{\text{قرص}} + I_{\Delta}^{\text{لسان}} + I_{\Delta/m_1} + I_{\Delta/m_2}$$

$$= \frac{1}{2} M_1 R^2 + \frac{1}{12} M_2 L^2 + 2 m_1 r^2$$

$$= \frac{1}{2} \times 0.12 (0.05)^2 + \frac{1}{12} \times 0.012 (0.1)^2 + 2 \times 0.05 (0.02)^2$$

$$= 150 \times 10^{-6} + 10^{-5} + 40 \times 10^{-6}$$

$$= 150 \times 10^{-6} + 10 \times 10^{-6} + 40 \times 10^{-6}$$

$$= 2 \times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

اذًا:

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2 \times 10^{-4}}{8 \times 10^{-4}}}$$

$$= \pi = 3.14 \text{ Sec}$$

يزداد الدور بفترة 0.86 sec (2)

$$T_0' = T_0 + 0.86$$

$$= 3.14 + 0.86$$

$$= 4 \text{ sec}$$

4. section of the shaft is 4 sec.

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{k}}$$

$$4 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{8 \times 10^4}} \Rightarrow 2 = \pi \sqrt{\frac{I_A}{8 \times 10^4}}$$

$$4 = \frac{\pi^2 I_A}{8 \times 10^4} \Rightarrow I_A = 32 \times 10^5 \text{ Kg.m}^2$$

$$I_A = I_{\Delta} + I_{\square} + 2m_1 r'^2$$

$$32 \times 10^5 = 15 \times 10^5 + 10^5 + 2 \times 0.05 r'^2$$

$$16 \times 10^5 = 0.1 r'^2$$

$$r'^2 = 16 \times 10^4$$

$$r' = 4 \times 10^2 \text{ m}$$

فيكون الحد الجانبي بين الشافتين

فيكون الحد الجانبي بين الشافتين

$$2r' = 2 \times 4 \times 10^2$$

$$= 8 \times 10^2$$

$$= 0.08 \text{ m}$$

المسألة الثالثة:

ساعة أفقية ممتدة طولها $l=ab=40\text{ cm}$ صلعة بالك قتل شاقولي بمرصه متلفظا.

(A) ندير الساعة في صفر افقي بزوايه $\theta=60^\circ$ انطلاقا منه وفتح توازيها θ ونتركها دون

سرعة ابتدائية في اللحظة $t=0$ فتتوتر مركزها بحسب دورانها في الحماض

$T_0=1\text{ sec}$ فاذا علمت انه عزم عظام الساعة بالنسبة للقل $I_{A_1} = 2 \times 10^{-3} \text{ Kg.m}^2$

والطلوب: 1- يستنتج التابع الزمني للظال، لزاوية انطلاقا منه شكله العام 2- احب قيمة السرعة الزاوية للساعة لحظة مرورها الثاني بوضع التوازن 3- احب قيمة انشباع الزاوية للساعة عند ما تفتح زاوية (-30°) مع وضع توازيها.

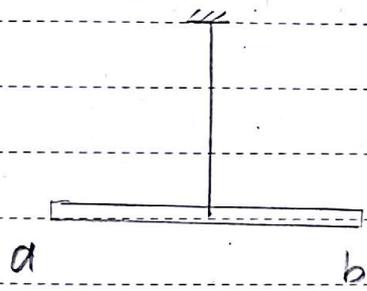
(B) نثبت الطرفيه a, b كتلتين نقطيتين $m_1=m_2=75\text{ g}$ استنتج قيمة الدور

الحماض الجديد للجملة المتحركة، ثم احب قيمة ثابت قتل الك

(C) نقسم الك القتل لقسمين متساويين، ونقله الساعة بعدئذ بنافعي الك

صفا احدهما في الاعلى والاخر في سفلى وفتح متلفظا، ويثبت طرف هذا

الك في الارتفاع بحيث يكون شاقوليا. استنتج قيمة الدور الحماض الجديد للساعة (دون وجود كتل نقطية)



الحل: $l=40 \times 10^{-2} \text{ m}$

(A) $\left\{ \begin{array}{l} \theta = 60^\circ = \frac{\pi}{3} \text{ rad} \\ t = 0 \end{array} \right.$

دون سرعة ابتدائية

$T_0 = 1 \text{ sec}$

$I_{A_1} = 2 \times 10^{-3} \text{ Kg.m}^2$

1) الشكل العام للظال الزاوي $\theta = \theta_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$

* $\theta_{max} = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$

لان الساعة تركت دون سرعة ابتدائية

* $\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{1} = 2\pi \text{ rad.s}^{-1}$

* $\phi = ?$

نعرفها بشرط احده ($t=0, \theta = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$) بتابع الظال

$\frac{\pi}{3} = \frac{\pi}{3} \cos(\omega_0(0) + \phi)$

$$\cos \bar{\theta} = 1 \Rightarrow \bar{\theta} = 0 \text{ rad}$$

أولاً: تابع الطول:

$$\bar{\theta} = \frac{\pi}{3} \cos(2\pi t + 0) \text{ rad}$$

(2) السرعة الزاوية هي مشتق تابع الطول الزاوي بالنسبة للزمن

$$\begin{aligned} \omega &= (\bar{\theta})' \\ \omega &= -2\pi \times \frac{\pi}{3} \sin(2\pi t) \\ &= -\frac{20}{3} \sin(2\pi t) \end{aligned}$$

يلزم وصف الظروف الثاني بمرکز التوازن عند الظروف بمرکز التوازن $\theta = 0$ وهو من تابع الطول الزاوي

$$\begin{aligned} 0 &= \frac{\pi}{3} \cos(2\pi t) \\ \cos(2\pi t) &= 0 \end{aligned}$$

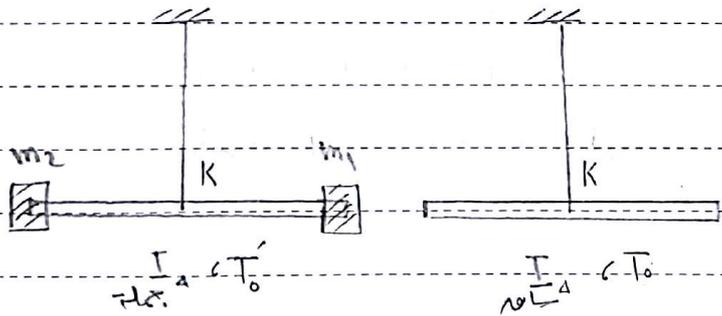
$$2\pi t = \frac{\pi}{2} + \pi k \quad ; \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

$$\begin{aligned} \text{المرور الأول: } k=0 &\Rightarrow 2\pi t = \frac{\pi}{2} + 0 \Rightarrow t_1 = \frac{1}{4} \text{ sec} \\ \text{المرور الثاني: } k=1 &\Rightarrow 2\pi t = \frac{\pi}{2} + \pi(1) \Rightarrow t_2 = \frac{3}{4} \text{ sec} \end{aligned}$$

نرى من تابع السرعة

$$\omega = -\frac{20}{3} \sin\left(2\pi \times \frac{3}{4}\right) = -\frac{20}{3} (-1) = \frac{20}{3} \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$$

$$\alpha = -\omega^2 \bar{\theta} = -(2\pi)^2 \left(-\frac{\pi}{6}\right) = \frac{20\pi}{3} \text{ rad}\cdot\text{s}^{-2}$$



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m_1 I_1}{K}} \quad (\text{دون حمل})$$

$$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{2 \cdot I_2}{K}} \quad (\text{مع حمل})$$

للتساوي من (K) نصل إلى النسبتين

$$\frac{T_0}{T_0'} = \frac{2\pi \sqrt{\frac{m_1 I_1}{K}}}{2\pi \sqrt{\frac{2 \cdot I_2}{K}}} = \sqrt{\frac{m_1 I_1}{2 \cdot I_2}} \Rightarrow \frac{T_0}{T_0'} = \sqrt{\frac{m_1 I_1}{2 \cdot I_2}}$$

* $T_0 = 1 \text{ sec}$

* $T'_0 = ? \text{ sec}$

* $I_{\Delta} = 2 \times 10^{-3} \text{ Kg.m}^2$

* $I_{\Delta} = I_{\Delta} + I_{\Delta/m_1} + I_{\Delta/m_2}$

$= I_{\Delta} + 2 I_{\Delta/m_1}$

$= I_{\Delta} + 2 m_1 \left(\frac{l}{2}\right)^2$

$= 2 \times 10^{-3} + 2 \times 75 \times 10^{-3} \left(\frac{40 \times 10^{-2}}{2}\right)^2$

$= 2 \times 10^{-3} + 150 \times 10^{-3} \times 400 \times 10^{-4}$

$= 2 \times 10^{-3} + 6 \times 10^{-3}$

$= 8 \times 10^{-3} \text{ Kg.m}^2$

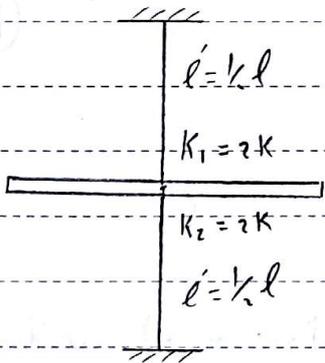
$\frac{1}{T'_0} = \sqrt{\frac{2 \times 10^{-3}}{8 \times 10^{-3}}} \Rightarrow \frac{1}{T'_0} = \frac{1}{2} \Rightarrow T'_0 = 2 \text{ sec}$ إذاً :

(نلاحظ ان الدور ازداد وذلك بسبب زيادة عزيم العنقلة)

لاننا جعلنا لسان بكتلة

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{K}}$ (دون حمل) $\Rightarrow 1 = 2\pi \sqrt{\frac{2 \times 10^{-3}}{K}}$ $K = ?$

$\Rightarrow 1 = \frac{4\pi^2 \times 2 \times 10^{-3}}{K} \Rightarrow K = 8 \times 10^{-2} \text{ m.N.rad}^{-1}$



$l' = \frac{1}{2} l \Rightarrow K' = 2K \left(K = K' \frac{(2l)^4}{l} \right)$ (C)

كذلك لاننا جعلنا لسان بكتلة

$K'' = k_1 + k_2 = 2k + 2k = 4k$

$T''_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{K''}} = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{4K}} = \frac{1}{2} 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{K}}$

$= \frac{1}{2} T_0$

$= \frac{1}{2} \times 1 = \frac{1}{2} \text{ Sec}$

(نلاحظ ان الدور يتناقص بسبب زيادة (K) وازيادة (K) بسبب تقصير العنقلة)

Date : / /



Subject: التاريخ
التاريخ

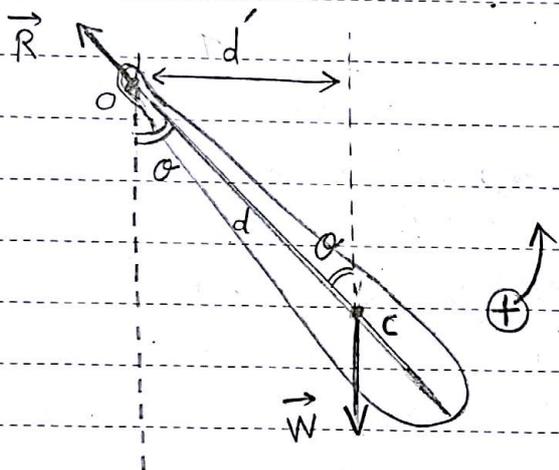
52

الدراسة الثالثة
الاهتزازات غير التوافقية
النواس الثقل غير المتعام

تعريف: كل جسم مصلب يهتز بتأثير عزم قوة ثقله حول محور دوران أفقي عمودي على مستوى اهتزازه ولا يمر من مركز عطالته.

الدراسة التوافقية للنواس الثقل: (استنتاج طيف اهتزازاته من أجل جهات صغيرة)
نقله من اهتزاز اهتزازته m مركز عطالته C إلى محور دورانه أفقي Δ مار من نقطة O من الجسم حيث البعد $OC = d$.

توزيع الجسم عند موضع توازنه الساقوب زاوية θ ونتركه دون سرعة ابتدائية ليهتز في مستوى ساقوب.



تؤثر في الجسم قوتاه:

\vec{W} : قوة ثقله

\vec{R} : قوة رد فعل محور الدوران

بتطبيق لمعادلة لايبنيغ بالتحريك الدوراني

(انظر إلى اتجاه الزاوية)

$$\sum \vec{M}_O = I_O \cdot \alpha$$

$$\vec{M}_{W/O} + \vec{M}_{R/O} = I_O \cdot \alpha$$

$$\vec{M}_{W/O} = -d' \cdot W$$

$$= -d \cdot \sin \theta \cdot mg$$

$$= -mgd \sin \theta$$

$$\vec{M}_{R/O} = 0 \quad \text{لان حامل } \vec{R} \text{ يمر من محور الدوران}$$

$$-mgd \sin \theta + 0 = I_O \cdot \alpha$$

$$-mgd \cdot \sin \theta = I_O (\theta)''_t$$

$$\boxed{(\theta)''_t = -\frac{mgd}{I_O} \cdot \sin \theta} \quad (1)$$

وهي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية تحوي على $\sin \theta$ بدلاً من θ فحلها ليس بسيطاً
وبالتالي حركة النواجز الثقلي هي حركة اهتزازية غير توافقية.

حركة النواجز الثقلي من أجل سما = صغير $\theta < 0.24 \text{ rad}$ أي $\theta < 14^\circ$
إذا كانت $\theta < 0.24 \text{ rad}$ فإن $\sin \theta \approx \theta$ عندها تصبح المعادلة التفاضلية السابقة

$$I \ddot{\theta} = -mgd \theta \quad (1)$$

وهي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية تقبل حلاً بسيطاً من الشكل

$$\theta = \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

لإيجاد مقامه الناتج من بين النسبة الزمنية عند

$$\dot{\theta} = -\omega_0 \theta_{\max} \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$\ddot{\theta} = -\omega_0^2 \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$\ddot{\theta} = -\omega_0^2 \theta \quad (2)$$

بمطابقة (1) مع (2) نجد

$$\omega_0^2 = \frac{mgd}{I}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{mgd}{I}} > 0$$

وهنا نحقق لأن جميع المقادير موجبة فنحن في النواجز الثقلي من أجل الاهتزازات الزاوية

الصغيرة هي حركة بسيطة دورانية من أجل الاهتزازات الصغيرة. نلاحظ الحماها ω_0

ω_0 : النبط الحماها للنواجز الثقلي من أجل سما = صغير $(\text{rad} \cdot \text{s}^{-1})$

m : كتلة الجسم (kg)

d : البعد بين مركز عظام الجسم (c) ومحور الدوران (h) المار به (m)

I : عزم عظام الجسم حول محور الدوران $(\text{kg} \cdot \text{m}^2)$

g : تسارع الجاذبية $(\text{m} \cdot \text{s}^{-2})$

نحتاج الدور الحماها للنواجز الثقلي من أجل الاهتزازات الزاوية الصغيرة

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{mgd}{I}}$$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$$

$$\frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{mgd}{I_{\Delta}}} \Rightarrow \frac{T_0}{2\pi} = \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{mgd}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{mgd}}$$

وهو الدور الحاصل للنظام اللين في الحالة، عند زاوية صغيرة لـ

بما أنه $d \ll L$:

إيا: بتطبيق علاقة التوازن الدوراني $\sum \vec{\tau} = 0$

لـ: بتطبيق العلاقة

$$d = \frac{m_1 \bar{r}_1 + m_2 \bar{r}_2 + \dots + m_i \bar{r}_i}{m_1 + m_2 + \dots + m_i} = \frac{\sum m_i \bar{r}_i}{\sum m_i}$$

آ: مقدار موجب إذا كان مركز عظمة الأكتلة تحت محور الدوران وسالباً إذا كان فوقه محور الدوران.

بتطبيقه (أ): نؤسس ثقلي فولف منه حاده متجانسة طولها $L = 0.375 \text{ m}$ وكتلتها M معلقة

من طرف العلوئى بمحور أفقى عمودى على مستوى الساقولوب، نوزيع الساهه منه فوهه

توازن الساقولوب زاوية $(14^\circ \ll 90^\circ)$ ونتركها دون سده حتى ابتدائىة استتاع

بالرصون العلاقة المحددة للدور الحاصل انطلاقاً من العلاقة العامة للدور الحاصل

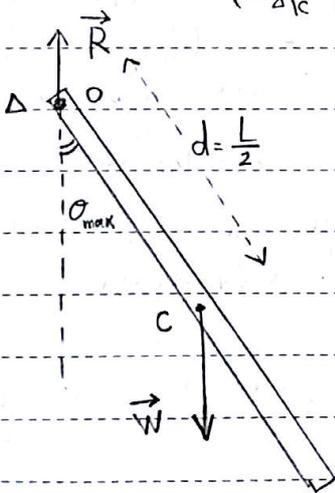
لنؤسس الثقلي المركب ثم احسب قيمة L ، علماً ان عزم عظمة الساهه حول محور

عمودى على مستوى دورانها من مركز عظامتها $(I_{\Delta/c} = \frac{1}{12} M L^2)$

الحل:

دور النؤسس الثقلي المركب من اجل سرعات معينة

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{mgd}}$$



لايجاد عزم العظامه حول محور الدوران المار به (o)

نطبقه نظريه هابيتز

$$I_{\Delta/o} = I_{\Delta/c} + M d^2 \quad \text{و} \quad d = \frac{L}{4}$$

$$= \frac{1}{12} M L^2 + M \frac{L^2}{4}$$

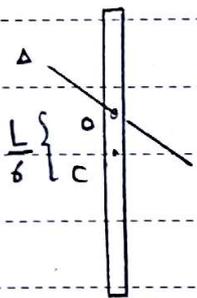
$$= \left(\frac{1}{12} + \frac{1}{4} \right) M L^2$$

$$= \frac{1}{3} M L^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{3}ML^2}{Mg\frac{L}{2}}} \Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{3}L}{g\frac{1}{2}}} \Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2L}{3g}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2 \times 0.375}{3 \times 10}} = 2 \sqrt{\frac{0.75}{3}} = 2 \sqrt{\frac{0.25}{1}} = 2(0.5) = 1 \text{ Sec}$$

طلب، ارفأ في: أثبت انه ل دور بيثا (1) Sec عند تدور حول محور دوران اهتزازي بيثا ($\frac{L}{6}$) من مركز الكتلة



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{Mgd}} \quad \text{و} \quad I_{\Delta} = I_{cm} + Mr^2 \quad \text{و} \quad r = \frac{L}{6}$$

$$= \frac{1}{12} ML^2 + M \frac{L^2}{6} = (\frac{1}{12} + \frac{1}{6}) ML^2 = \frac{1}{9} ML^2$$

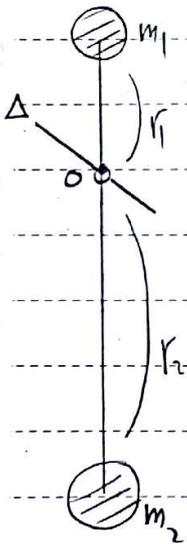
$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{9}ML^2}{Mg\frac{L}{6}}} = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{3}L}{g\frac{1}{2}}} = 2\pi \sqrt{\frac{2L}{3g}} = 2\pi \sqrt{\frac{2 \times 0.375}{3 \times 10}} = 1 \text{ sec}$$

تطبيقه (3) اسامه شاقولية وكتلة الكتلة طولها 1 m، تحمل

شائيرها العلوي $m_1 = 0.4 \text{ kg}$ وفي شائيرها السفلية $m_2 = 0.6 \text{ kg}$

تدور حول محور دوران بيثا عند شائيرها العلوي

المسافة دور اهتزازها صغيرة لانه



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{Mgd}} \quad \text{الحل:}$$

$$\Rightarrow I_{\Delta} = I_{cm} + I_{\Delta m_1} + I_{\Delta m_2}$$

$$= 0 + m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2$$

$$= 0.4(20 \times 10^{-2})^2 + 0.6(80 \times 10^{-2})^2$$

$$= 0.4 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

$$\Rightarrow m = 1 \text{ kg}$$

$$\Rightarrow d = \frac{m_1 r_1 + m_2 r_2}{m_1 + m_2}$$

$$= \frac{0.4(20 \times 10^{-2}) + 0.6(80 \times 10^{-2})}{1}$$

$$= 0.4 \text{ m}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{0.4}{1 \times 10 \times 0.4}}$$

$$= 2 \text{ Sec}$$

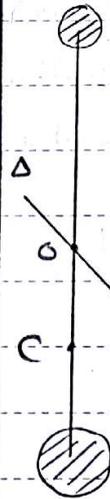
تطبيقه (2) اسامه شاقولية وكتلة الكتلة طولها

1 m، تحمل في شائيرها العلوي كتلة $m_1 = 0.2 \text{ kg}$ وتحمل

في شائيرها السفلية كتلة $m_2 = 0.6 \text{ kg}$ تدور حول

محور دوران بيثا عند مركز التوازن

حالة اهتزاز صغيرة



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{Mgd}} \quad \text{الحل:}$$

$$\Rightarrow I_{\Delta} = I_{cm} + I_{\Delta m_1} + I_{\Delta m_2}$$

$$= 0 + m_1 (\frac{L}{2})^2 + m_2 (\frac{L}{2})^2$$

$$= 0.2 (\frac{1}{4}) + 0.6 (\frac{1}{4})$$

$$= \frac{0.2}{4} + \frac{0.6}{4} = \frac{0.8}{4}$$

$$= 0.2 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

$$\Rightarrow m = m_1 + m_2 = 0.8 \text{ kg}$$

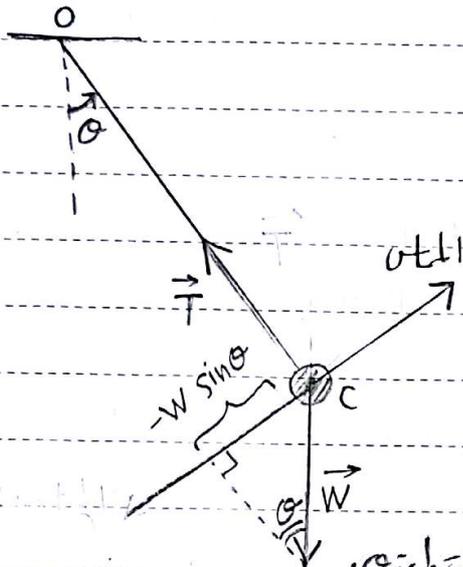
$$\Rightarrow d = \frac{m_1 r_1 + m_2 r_2}{m_1 + m_2}$$

$$= \frac{0.2(\frac{1}{2}) + 0.6(\frac{1}{2})}{0.8} = \frac{1}{4} \text{ m}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{0.2}{0.8 \times 10 \times \frac{1}{4}}} = 2 \text{ Sec}$$

النواس الثقل البسيط

- تعريفه: نقطة مادية تهتز بنأثير ثقلها على بعد ثابت l من محور افقي ثابت.
 عملياً: كرة صغيرة كتلتها m ، كثافتها النسبية كبيرة ، معلقة بخيط موحد لا يمتد ، طولها l كبير بالنسبة لنصف قطر الكرة.



2- الدراسة الترميكية:

القوى الخارجية المؤثرة

\vec{W} : قوة ثقل الكرة

\vec{T} : قوة التوتر في الخيط

العلاقة الإحصائية بالحرك الأسي

$$\sum \vec{F} = m\vec{a}$$

$$\vec{W} + \vec{T} = m\vec{a}$$

الانحطاط على المحاور الموجهة بزاوية الزاوية الزاوية:

$$-W \sin \theta + 0 = m a_t$$

$$\left. \begin{aligned} & \left\{ \begin{aligned} W &= mg \\ a_t &= \alpha l \end{aligned} \right\} \text{كرة} \\ & \alpha: \text{التأرجح الزاوي (rad.s}^{-2}\text{)} \\ & l: \text{طول الخيط لتعلقه (m)} \end{aligned} \right\}$$

إذاً:

$$-mg \sin \theta = m l \alpha$$

$$-g \sin \theta = l (\theta)''_t$$

$$(\theta)''_t = -\frac{g}{l} \sin \theta$$

في حالة الساعات الصغيرة $\theta < 0.24 \text{ rad}$ تصبح المعادلة التفاضلية السابقة

$$(\theta)''_t = -\frac{g}{l} \theta \quad (1)$$

وهي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية تقبل الحل حسبياً من الشكل

$$\bar{\theta} = \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\phi})$$

بالاشتقاق مرتين بالنسبة للزمن نجد

$$(\theta)_t' = -\omega_0 \theta_{\max} \sin(\omega_0 t + \bar{\phi})$$

$$(\theta)_t'' = -\omega_0^2 \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\phi})$$

$$(\theta)_t'' = -\omega_0^2 \bar{\theta} \quad \text{--- (2)}$$

بالطابق بين (1) و (2) نجد:

$$\omega_0^2 = \frac{g}{l}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{g}{l}} > 0$$

وهذا محقق لأن g, l موجبان

فركب النواهن الثقلي البسيط مع أجل لسعات لزواوية الصغيرة من أجل θ_0 هيبة دورانية نبلغها الخاضع ω_0 .

3- استنتاج علاقة الدور الخاضع للنواهن الثقلي البسيط مع أجل لسعات صغيرة

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} \quad \text{نظم أسب}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{g}{l}} \quad \text{ولدينا}$$

$$\frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{g}{l}} \quad \text{بالإدخال}$$

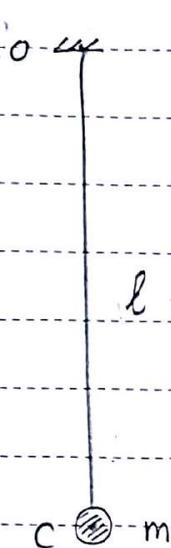
$$\frac{T_0}{2\pi} = \sqrt{\frac{l}{g}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

هي علاقة لدور الخاضع للنواهن الثقلي البسيط مع أجل لسعات الصغيرة

مدرسة (في 20): تم سؤاله الحركة التوافقية البسيطة - الدورانية على محمد الملاحق بين كتابه $\alpha \neq r$

4- استنتاج علاقة الدور الحامل للنواحي الثقلي بسيط انطلاقاً من العلاقة العادية للدور الحامل للنواحي الثقلي المركب في حالة السعات الزاوية الصغيرة.



دور النواحي الثقلي المركب من أجل سعات صغيرة

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{mgd}}$$

$$\left. \begin{array}{l} I_0 = ml^2 \\ d = l \end{array} \right\} \text{لكن}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{ml^2}{mgl}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

5- من علاقة الدور الحامل للنواحي بسيط نستنتج أن:

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

- (1) لا يتقاطع دور النواحي البسيط بكتلة الكرة، ولا يتغير عاديته.
- (2) النوسات صغيرة، لسعة $(0 < \theta < 14^\circ)$ ، $(0 < \theta < 0.24 \text{ rad})$ لها الدور نفسه (متوائمة فيما بينها).
- (3) يتناقص الدور طردياً مع الجذر التربيعي لطول الخيط (l) ، وذلك مع الجذر التربيعي لتسارع الجاذبية g .

6- الدراسة التجريبية للنواحي الثقلي:

(1) في حالة السعات الزاوية الصغيرة لا تتغير قيمة الدور ويحسب من العلاقة:

$$\text{من أجل نواحي ثقلي مركب} \quad T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{mgd}}$$

$$\text{من أجل نواحي ثقلي بسيط} \quad T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

(2) في حالة السعات الزاوية الكبيرة $(\theta > 14^\circ)$ ، $(\theta > 0.24 \text{ rad})$

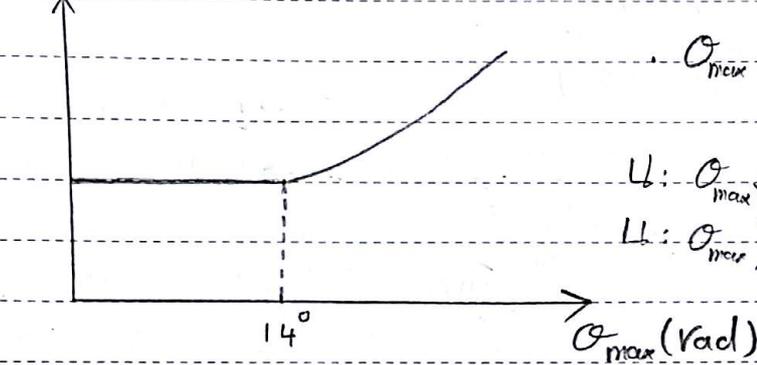
يزداد الدور بزيادة السعة الزاوية ويحسب من العلاقة:

$$T'_0 = T_0 \left[1 + \frac{\sigma_{max}^2}{16} \right] \text{ rad}$$

T_0 : الدور في الحالة الطبيعية

σ_{max} : السعة الزاوية قصوى المبدئية

T_0 (sec)



(3) معنى الدور بدل السعة الزاوية σ_{max}

II: $\sigma_{max} < 14^\circ \Rightarrow T_0 = \text{const}$

II: $\sigma_{max} > 14^\circ \Rightarrow$ يزداد الدور بزيادة السعة الزاوية

7- استنتاج العلاقة المحددة لسرعة الكرة لنوايس وعلاقة توتر الخيط المتعلقه في نقطه صه وارها:

توزيع كرة التواجح عند موضع توازن الشاويك بزاوية σ_{max} ونتركها دون سرعة ابتدائية. (1) إيجاد العلاقة المحددة لسرعة الكرة في موضع تصنع ضيق الكرة زاوية σ مع الشاويك؟ بتطبيق نظرية الطاقة الحركية بين σ و σ_{max}

لا دل: $\sigma_1 = \sigma_{max}$

لثاني: $\sigma_2 = \sigma$

$$\Delta E_{R(1 \rightarrow 2)} = \sum W_F$$

$$E_{K2} - E_{K1} = W_W + W_T$$

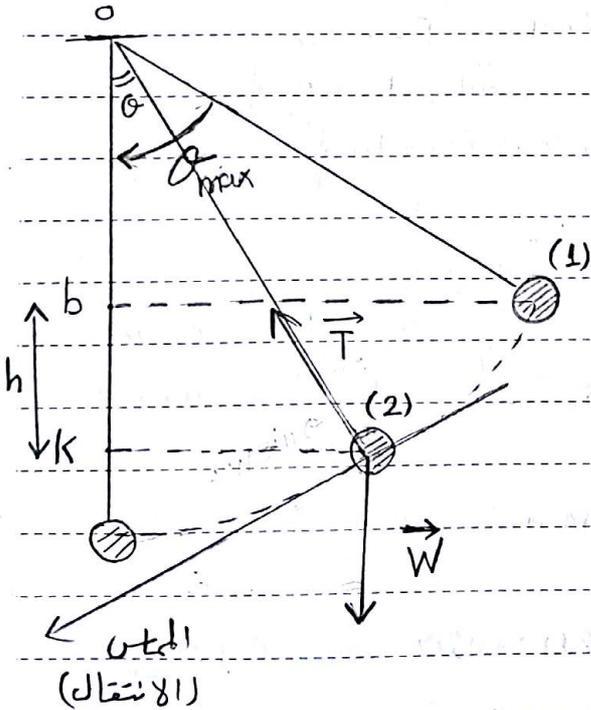
$W_T = 0$ لان حامل T يماص الانتقال بكل لحظة

$E_{K1} = 0$ لان الكرة ثركت دون سرعة ابتدائية

$$\frac{1}{2} m v^2 - 0 = mgh + 0$$

$$v^2 = 2gh$$

$$\left. \begin{aligned} h &= ok - ob \\ &= l \cdot \cos \sigma - l \cos \sigma_{max} \\ &= l (\cos \sigma - \cos \sigma_{max}) \end{aligned} \right\} \text{ يلزم } h$$



$$v^2 = 2gl(\cos\theta - \cos\theta_{\max})$$

$$v = \sqrt{2gl(\cos\theta - \cos\theta_{\max})}$$

وهي علاقة السرعة الخطية لكرة النواجز عند ما تقع مع الساقول زاوية θ وعند المرور بالساقول $\theta = 0$ تصبح علاقة السرعة الخطية

$$v = \sqrt{2gl(1 - \cos\theta_{\max})}$$

(2) إيجاد العلاقة المحددة لتوتر الخيط في موضع تقع فيه الكرة مع الساقول زاوية θ .

القوى الخارجة المؤثرة على الكرة

\vec{W} : قوة ثقل الكرة

\vec{T} : قوة توتر الخيط المتعلية

العلاقة بين التسارع بالترين إلى جانب

$$\sum \vec{F} = m\vec{a}$$

$$\vec{W} + \vec{T} = m\vec{a}$$

بالإسقاط على الساقول

$$-W \cos\theta + T = ma_c$$

حيث ان: $a_c = \frac{v^2}{r}$ تسارع مركزي

$$-mg \cos\theta + T = m \frac{v^2}{r}$$

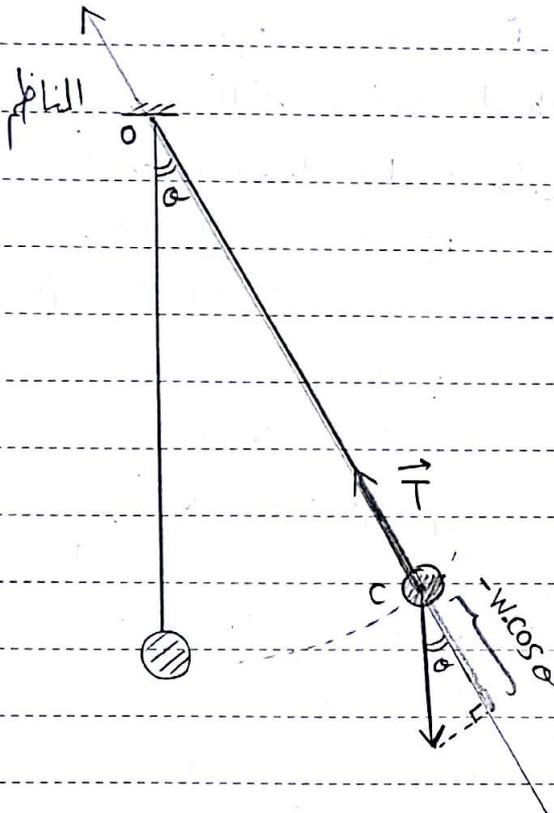
$$T = m \frac{v^2}{r} + mg \cos\theta$$

حيث ان: $r = l$ طول الخيط

$$= m \frac{2gl(\cos\theta - \cos\theta_{\max})}{l} + mg \cos\theta$$

$$= 2mg \cos\theta - 2mg \cos\theta_{\max} + mg \cos\theta$$

$$= 3mg \cos\theta - 2mg \cos\theta_{\max}$$



$$T = mg(3 \cos \theta - 2 \cos \theta_{max})$$

وهي علاقة توتر خيط التعليق في موضع تصنع فيه الكرة مع الشاقول زاوية θ وعند المرور بالشاقول $\theta = 0$ تصح علاقة توتر الخيط

$$T = mg(3 \cos(0) - 2 \cos \theta_{max})$$

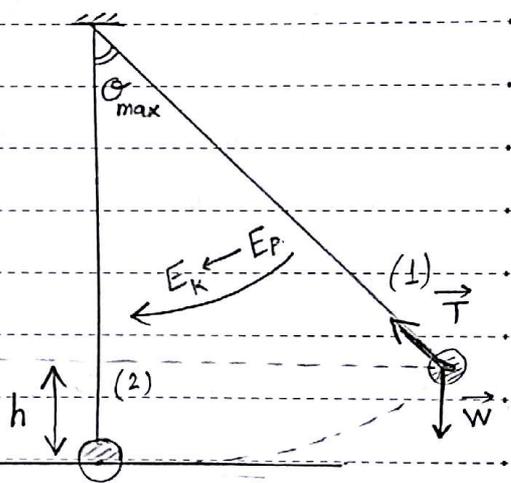
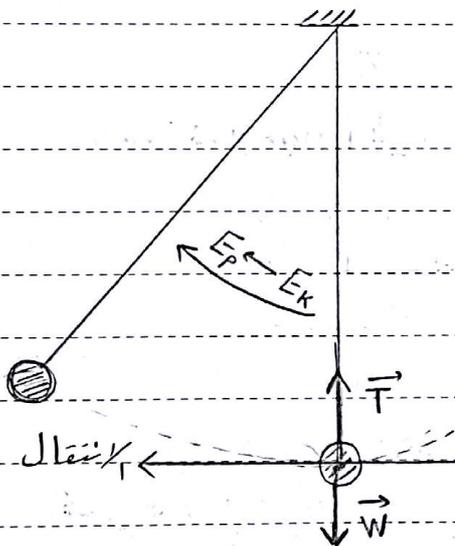
$$T = mg(3 - 2 \cos \theta_{max})$$

8- الطاقة الميكانيكية للنظام الثقلي البسيط:

(أ) الطاقة الميكانيكية للنظام الثقلي البسيط ثابتة وذلك عند إهمال لقوى المقاومة للطاقة حيث يرتفع جسم ثابتة θ_{max} إلى جانب موضع توازن الشاقول

(ب) الطاقة الميكانيكية هي مجموع الطاقيتين الكامنة الثقالية E_p والحركية E_k بغير من أهم مبدأ قيا من الطاقة الكامنة الثقالية هو المستوى الأفقي للمركز عظمة الكرة عند الدور بوضع التوازن الشاقول

$$E = E_k + E_p$$



فيبدأ قيتن الطاقة الكافية الثقالية

(*) عند المرور بالشاقول تكون سرعة عظمى وبالتالي الطاقة الحركية عظمى

$$E_k = \frac{1}{2} m v_{max}^2 = E_{total}$$

$$E_p = W_w = 0$$

لان حاصل القوة \vec{W} يعامد بإسقاط فعل

قوة الثقل معدوم وبالتالي $E_p = 0$

إذا في مركز توازن الشاقول $(E = E_k)$

Shobagh

(*) عند ما نترك الكرة دور سرعة ابتدائية صفرية الوضعية الطرفين

$$E_k = 0$$

$$E_p = W_w = mgh$$

h : إسقاط الشاقول لمركز عظمة الكرة

من (1) ← (2)

إذا في الوضعية الطرفين $(E = E_p)$

total

تعلمت :
 تعريف النواجم الثقلي المركب : كل جسم صلب يترن بجانب مركز ثقله في مستوى
 ساقولي حول محور ودوره افقي لا يمر منه مركز
 عظامته ، وعمودي على مستوىه .

طبيعة حركة النواجم الثقلي المركب في حالتها الصغرة ، حيث دورانية
 تابع وظائف الزاوية مثل $\bar{\theta} = \theta_{max} \cos(\omega_0 t + \bar{\theta})$

دور النواجم الثقلي المركب في حالتها الصغرة $\theta_{max} < 0.24 \text{ rad}$ بالعلاقة :

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{mgd}}$$

تعريف النواجم الثقلي البسيط : نقطة مادية ترن بجانب ثقلها (ب) بعد l من محور
 افقي ثابت (نظرياً) وهذا التعريف لا يتبين لهذا
 النواجم .

دور النواجم الثقلي البسيط في حالتها الصغرة $\theta_{max} < 0.24 \text{ rad}$ بالعلاقة :

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

دور النواجم الثقلي البسيط والمركب في حالتها الصغرة للزاوية الكبيرة
 يعطى بالعلاقة $\theta_{max} > 0.24 \text{ rad}$

$$T_0' = T_0 \left[1 + \frac{\theta_{max}^2}{16} \right]$$

الطاقة الميكانيكية للنواجم الثقلي البسيط هي مجموع الطاقته
 الحركية والتكاملية والحركية

$$E = E_k + E_p$$

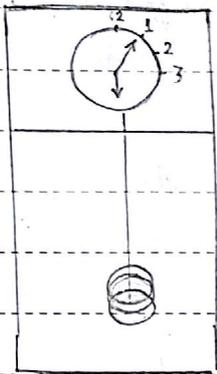
أختبر نفسي

أولاً: اختر الإجابة الصحيحة فيما يأتي

- 1- قمت بزيارة لبيت جدك، وطلبت منك تجميع الميقاتية المعلقة على الجدار، وفي مؤلفك صدح به صرخة بفرح قابل للفرح، فوجدت في جدران بيتك بالساعة لثلاث ميات فانتقلت الى الساحة تماماً في حين تشير الميقاتية الى الساحة وفي وقتها تجميع الوقت يجب:

الحل:

بما ان الميقاتية تشير الى الساحة بساكنة وفي وقتها خارجا تقدم الوقت على الساعة لانها لم تتحرك
بسبب زيادة الدور الكامل للميقاتية الذي يدل بالعلاقة



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{mgd}}$$

$$\left\{ \begin{aligned} I_0 &= I_A + I_B \quad \text{و} \quad I_A = I_{cm} + m\left(\frac{l}{2}\right)^2 \quad (\text{هاينز}) \\ &= \frac{1}{12}ml^2 + m\frac{l^2}{4} = \frac{1}{3}ml^2 \\ I_A &= m(CN)^2 = m(d+CN)^2 \end{aligned} \right.$$

$$I_0 = \frac{1}{3}ml^2 + m(d+CN)^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{3}ml^2 + m(d+CN)^2}{mgd}}$$

لزيادة الدور الكامل للميقاتية يجب زيادة (d=∞) وعند زيادة d تكون زيادة الارتفاع الكبرية زيادة المقام (لان البسط له الدرجة الثانية) لذلك يزداد الدور اذاً لان البسط له الدرجة الاولى

- (a) إيقاف الميقاتية، وفتح القرص بمقدار ضئيل ثم إعادة تشغيلها
- مقتاتيات وضوابط عن طريق إزاحة بالتوقيت الحاي، ورفع إزاحة الطابع، وإزاحة المقام حساب، بينما نضع الثانية في الطابع، إزاحة، وإزاحة مع شبات ودرجات الحرارة (a) تشير الى التوقيت نفسه (b) تقديم الثانية ما يجب تعديلها (c) توهن الثانية، ويجب تعديلها (d) توهن الادى ويجب تعديلها

الحل: دور الميقاتية يتناسب عكساً مع الجذر التربيعي لتسارع الجاذبية

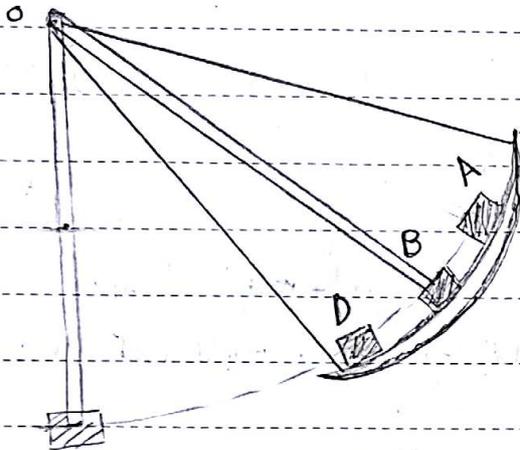
$$(T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{mgd}}) \cdot (T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}})$$

بما ان الثانية الطابع، إزاحة ← g صغيرة ← T كبيرة من توهن الثانية الثانية المهمة (c) توهن الثانية، ويجب تعديلها

3- ار هو A كبيرة، بينما توازياً ثقلياً ركباً A هو موضع الشكل جانبياً
 ترتفع (جانبى موضع توازياً بعة كبيرة، وليس فيل اربعة ارجحها)
 A, B, C, D فالشخص الذي تكون سرعته الخطية البرطاميه عند
 المرور بموضع الشا قول هو:
 (a) الشخص B (b) الشخص A (c) الشخص D

الحل:

(a) الشخص B



السرعته الخطية عند المرور بالشا قول
 تكونت بقيتها العظمى
 وبما انه الشخص B يقع في مركز
 الار هو A تكون سرعته الخطية
 هي الاكبر.

مراعاة: مع لوال السابعة اذ امانت الكتل (D, B, A) متقلية منه بيلنا
 فبانه سرعته الخطية تتساوى مع الجذر التربيعي للاسقاط الشا قولى (a)
 لكل من A و B والشا قول يكون سرعته الخطية لـ (A) اكبر

$$v = \sqrt{\frac{2mgh}{I_A}} \cdot r$$

التوضيح:

أثناء ما هي سرعة التناوب المركب:

(٤) - صيغته تدور الثانية عند سطح البحر، عند نقلها إلى قمر = جبل ميان دورها T_0 :

$$T_0 > 2 \text{ sec (C)} \quad T_0 = 2 \text{ sec (B)} \quad T_0 < 2 \text{ sec (A)}$$

(٥) - نواحي ثقلي مركب يدور الثانية نزيد من عطالة من أربعة أمثال ما كانت عليه فيلعب دوره الحامل T_0 :

$$T'_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I'_c}{m'gd}} = 2\pi \sqrt{\frac{4I_a}{4mgd}} = 2\pi \sqrt{\frac{I_a}{mgd}} = T_0 = 2 \text{ sec}$$

(٦) - نواحي ثقلي مركب يدور الثانية نزيد من عطالة من أربعة أمثال ما كانت عليه فيلعب دوره الحامل T_0 :

$$T'_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I'_0}{mgd}} = 2\pi \sqrt{\frac{4I_a}{mgd}} = 2 \left(2\pi \sqrt{\frac{I_a}{mgd}} \right) = 2T_0 = 2 \times 2 = 4 \text{ sec}$$

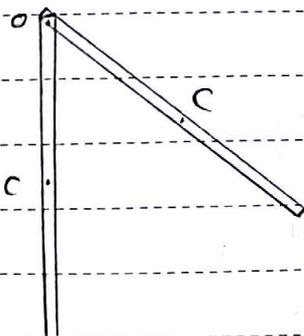
ملاحظة: نواحي يدور الثانية $\leftarrow T_0 = 2 \text{ sec}$

(٧) - أثبت صحة السؤال التالي باستخدام العلاقات لبريا هيبة لنا حجة

لا يتغير الدور الحامل لانه صيانة تنوي من حول محور بار صه فرضا العاوي

بكتلتها ويبقى الدور نفسه مما زادنا به كتلة النواحي الثقلي علما ان $(I_{\Delta/c} = \frac{1}{12} ml^2)$

البيانات: الاله المعلقه فرضا العاوي تشكل نواحي ثقلي مركب دوره الحامل صه اجل



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_a}{mgd}} \quad \text{معات كغيره}$$

$$I_{\Delta/c} = I_{\Delta/c} + mr^2 \quad \text{و } r = \frac{l}{2}$$

$$= \frac{1}{12} ml^2 + m \frac{l^2}{4}$$

$$= \frac{1}{3} ml^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{3} ml^2}{mg \frac{l}{2}}} = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{3} l}{g \frac{1}{2}}}$$

إذا: T_0 يتغير بـ m

المسألة الأولى

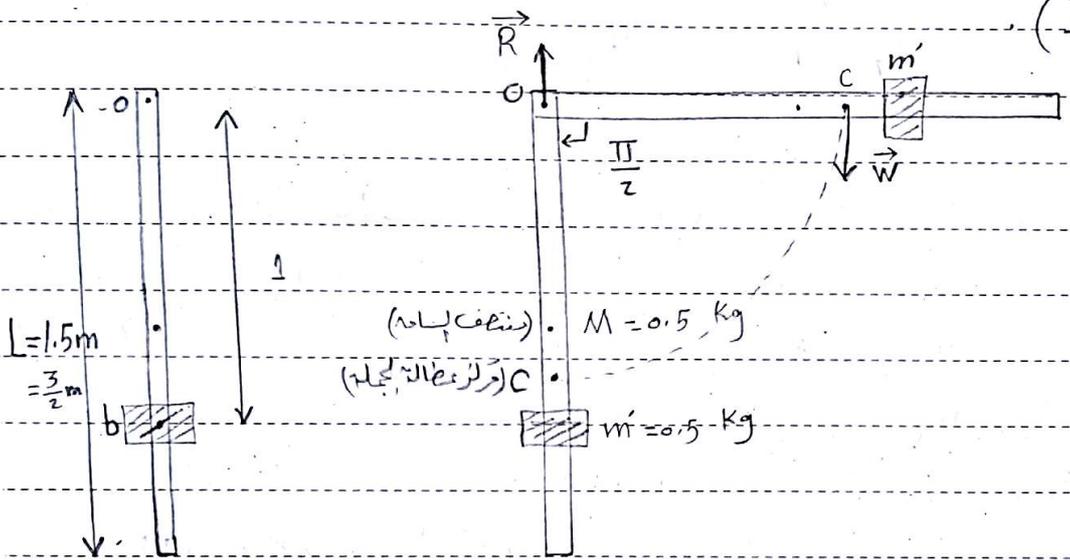
يتألف نوابج ثقلي مركب من سمانه شاقولية، يقام به كتلتها $M = 0.5 \text{ Kg}$ ، طولها 1.5 m ، يمكنها ان تدور حول محور افقي مار منه طرفها العلوي، و مثبت عليها كتلة نقطية $m' = 0.5 \text{ Kg}$ على بعد 1 m من هذا الطرف، فالاطواب

1- احس دور هذا النوابج في حالتها الزاوية الصغيرة.

2- نذ ببع جملة النوابج مع فوهنج توازنها الشاقول بزاوية $\frac{\pi}{2} \text{ rad}$ ، ونتركها دون سرعة ابتدائية. احس الطاقة الحركية للنوابج لحظة مرورها بالشاقول ثم احس سرعة الخطية للكتلة النقطية m' عندئذ (عزم ومضالته سمانه حول محور عمودي على مستويها ومار منه مركزها الثابت)

$(I_{\Delta C} = \frac{1}{12} ML^2)$

الحل:



1) دور النوابج الثقلي المركب من أجل سرعة صغيرة

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{mgd}}$

$I_A = I_{\Delta O} + I_{\Delta m'}$

$I_{\Delta O} = I_{\Delta C} + M \left(\frac{L}{2}\right)^2$
 $= \frac{1}{12} ML^2 + M \frac{L^2}{4}$
 $= \frac{1}{3} ML^2$
 $= \frac{1}{3} \times 0.5 \times \left(\frac{3}{2}\right)^2$

يذكر $I_{\Delta O}$ (باله)

$$I_{\Delta/O} = \frac{3}{8} \text{ Kg.m}^2$$

$$I_{\Delta/m} = m' (L)^2$$

$$= 0.5 \times 1$$

$$= \frac{1}{2} \text{ Kg.m}^2$$

$$I_{\Delta} = \frac{3}{8} + \frac{1}{2}$$

$$= \frac{7}{8} \text{ Kg.m}^2$$

$$*) m = M + m' = 0.5 + 0.5 = 1 \text{ Kg}$$

$$*) d = \frac{M(\frac{L}{2}) + m'(r)}{M + m'} = \frac{0.5(\frac{3}{4}) + 0.5(1)}{1}$$

$$= \frac{1}{2} \times \frac{3}{4} + \frac{1}{2} = \frac{3}{8} + \frac{1}{2} = \frac{7}{8} \text{ m}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{7}{8}}{1 \times 10 \times \frac{7}{8}}} = 2 \text{ sec}$$

المركبة = الحركة الزاوية

$$\theta_1 = \theta_{\max} = \frac{\pi}{2} \text{ radi}$$

$$\theta_2 = 0$$

$$\Delta E_k = \sum W_F$$

$$E_{k_2} - E_{k_1} = W_W + W_R$$

$$E_{k_2} - 0 = mgh + 0$$

تغير الطاقة الحركية = الشغل الذي تبذل عليه

$$E_{k_2} = mgh$$

$$= 1 \times 10 \times \frac{7}{8}$$

$$= \frac{70}{8} \text{ J}$$

$$E_{k_2} = \frac{1}{2} I \omega^2$$

$$\frac{70}{8} = \frac{1}{2} \times \frac{7}{8} \omega^2$$

$$20 = \omega^2$$

$$\omega = \sqrt{20} = 2\sqrt{5} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$v = \omega r_m \text{ ف } r_m = 1 \text{ m (بعد } m' \text{ عن محور الدوران)}$$

$$= 2\sqrt{5} \times 1$$

$$= 2\sqrt{5} \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$$

عمامة (4) : ثقله حلقة معدنية نصف قطرها $R = 12.5 \text{ cm}$ ، كتلتها $M = 0.05 \text{ kg}$ ، محور الدوران

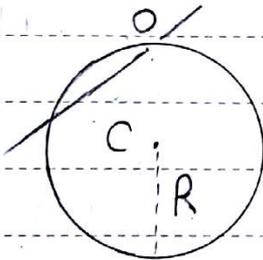
المحور ثابت ، كما هو موضح الشكل . المطلوب

1- احسب الدوران ω بالمتزان عند التوازن من أجل الساعات الزاوية

المعينة ، إذا علمت أن مركز عظمة الحلقة M حول محور عمودي O متوازيًا

$$\text{ومار فيه مركز عظمة المتنا } I_{O/C} = MR^2$$

2- احسب طول النوايس البسيط المتواقت



الحل : الحلقة المعدنية بالمتزانما تتأرجح قريبا من محور

محور مار بنقطة O محيطه وبالتالي تشكل نوايس

ثقلها مركب دورها M عن O من أجل حساب M مفيدة .

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{mgd}}$$

$$*) I_{O/O} = I_{O/C} + MR^2$$

$$= MR^2 + MR^2$$

$$= 2MR^2$$

$$*) d = R \text{ و } m = M \text{ (بمجرد وزن)}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2MR^2}{MgR}} = 2\pi \sqrt{\frac{2R}{g}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2 \times 12.5 \times 10^{-2}}{10}}$$

$$= 1 \text{ sec}$$

(بسيط) $T_0 = T_0$ (مركب) (2)

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

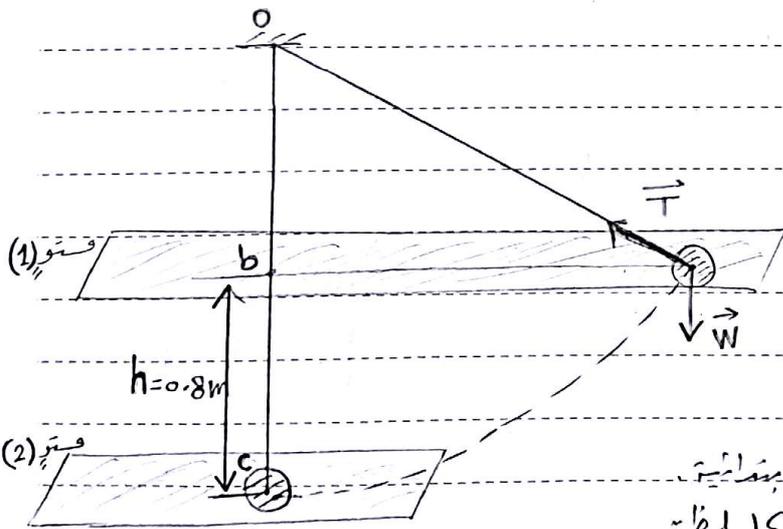
$$1 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{10}}$$

$$l = \frac{1}{4} \text{ m}$$

المسألة الثالثة:

قطعة كرة معدنية نصفها انقلا ماويت ، كتلتها $m = 0.5 \text{ kg}$ ، نخيط حول الكلبة ، بحيث يكون نصفها $h = 0.8 \text{ m}$ ، لتؤلف نظاماً ثقلياً بسيطاً ، ثم نرتفع الكرة إلى مستوى أفقي يرتفع $h = 0.8 \text{ m}$ ، عن المستوى الأفقي المار بنقطة O ، في موضع توازن النظام العنقبي ، ليبلغ نصف النواصب مع الساقول زاوية θ ، ونتركها دون سرعة ابتدائية ، المطلوب:

- 1- استنتج بالرموز العلاقة المحددة للسرعة الخطية للكرة عند مرورها بالساقول ، ثم اكتب قيمتها ، مع هذا الحجم .
- 2- استنتج قيمت الزاوية θ ، ثم اكتب قيمتها .
- 3- اكتب دور هذا النوع .
- 4- استنتج بالرموز العلاقة المحددة لسعة قوة توتر الخيط عند المرور بالساقول ، ثم اكتب قيمتها .



الحل:

1- بتطبيق نظرية الطاقة الحركية بين b و c

$$\theta_1 = \theta$$

$$\theta_2 = 0$$

$$\Delta E_k = \sum \bar{W}_F$$

$$E_{k_2} - E_{k_1} = \bar{W}_W + \bar{W}_T$$

$$E_{k_1} = 0$$

$$\bar{W}_T = 0$$

$$\frac{1}{2} m v^2 - 0 = mgh + 0$$

$$v^2 = \sqrt{2gh}$$

$$= \sqrt{2 \times 10 \times 0.8}$$

$$= \sqrt{16}$$

$$v = 4 \text{ m.s}^{-1}$$

(3) دور التوازن لبيانات هالة لزاوية صغيرة

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}} = 2\pi \sqrt{\frac{1.6}{10}} = 2\sqrt{\frac{16}{10}} = \frac{8}{\pi} \text{ sec}$$

دور التوازن لبيانات الكمية

$$T'_0 = T_0 \left[1 + \frac{\sigma_{\text{max}}^2}{16} \right] = \frac{8}{\pi} \left[1 + \frac{\left(\frac{\pi}{3}\right)^2}{16} \right]$$

$$= \frac{8}{\pi} \left[1 + \frac{10}{144} \right] = \frac{8}{\pi} \left[\frac{154}{144} \right] = \frac{8}{\pi} \times \frac{77}{72}$$

$$= \frac{77}{9\pi} = \frac{77}{9 \times 3.14} \approx 2.7 \text{ sec}$$

(2) في الشكل نجد

$$h = oc - ob$$

$$h = l - l \cos \theta$$

$$h = l(1 - \cos \theta)$$

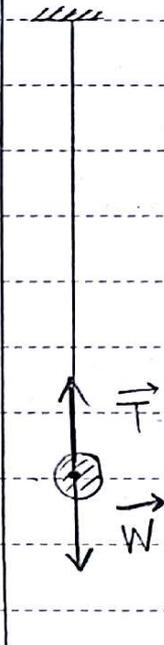
$$0.8 = 0.16(1 - \cos \theta)$$

$$\frac{1}{2} = 1 - \cos \theta$$

$$\cos \theta = \frac{1}{2}$$

$$\theta = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$$

القوى



(4) القوى المتماثلتين المؤثرة على الكرة

\vec{W} قوة الثقل

\vec{T} قوة توتر الخيط

الموازنة في مركز الكتلة

$$\sum \vec{F} = m\vec{a}$$

$$\vec{W} + \vec{T} = m\vec{a}$$

في الاتجاه الرأسي

$$-W + T = ma_c$$

$$T = m \frac{v^2}{r} + mg$$

$$= m \left(\frac{v^2}{r} + g \right) ; r = l$$

$$= 0.5 \left(\frac{(4)^2}{1.6} + 10 \right)$$

$$= 10 \text{ N}$$

المسألة الرابعة:

ساعة حاقولية، مهولة الأكتلة طولها $L = 1\text{ m}$ ، مثبتة في منتصفها كتلة نقطية $m_1 = 0.4\text{ kg}$ ونثبت في طرفها السفلي كتلة نقطية $m_2 = 0.2\text{ kg}$ لتؤلف الساعة حاقولياً. ثانياً يمكننا أن نؤمن في مستوي حاقولبي حول محور أفقي مارعة الطرف العلوي للساعة. المطلوب:

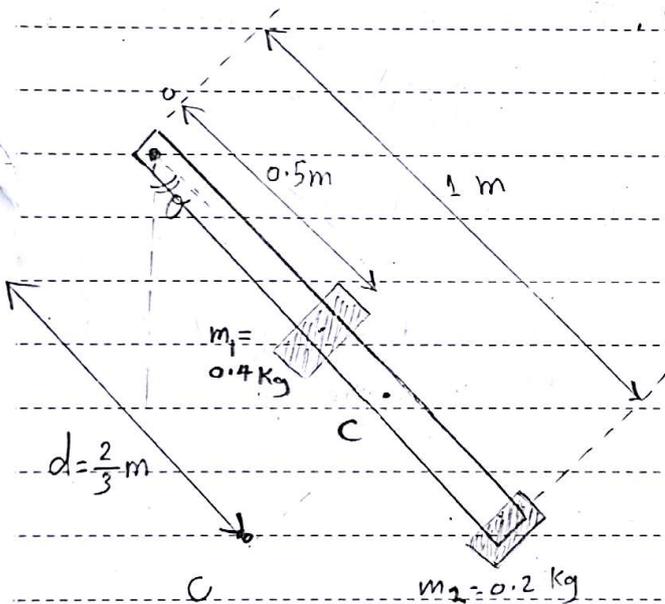
1- اكتب فور ثوابتها مفردة السرعة

2- تزدح الساعة عن موضع توازنها بزادته 0.24 rad θ_{max} وتتركها دون سرعة ابتدائية، فتكون السرعة الخطية لمرکز عطالة الساعة النوايس لحظة مرورها

بالمساقول $\frac{4\pi}{3\sqrt{3}}\text{ m.s}^{-1}$ والمطلوب

(a) اكتب سرعة الخطية للكتلة النقطية m_1

(b) اكتب قيمة الزاوية θ_{max}



الحل:

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{mgd}} \quad (1)$$

$$*) \frac{I_0}{I_C} = \frac{I_C}{L} \rightarrow \frac{I_0}{L} = I_C/m_1 + I_C/m_2$$

$$= 0 + m_1 \left(\frac{L}{2}\right)^2 + m_2 L^2$$

$$= m_1 \frac{L^2}{4} + m_2 L^2$$

$$= 0.4 \times \frac{(1)^2}{4} + 0.2 \times (1)^2$$

$$= 0.1 + 0.2$$

$$= 0.3 \text{ Kg.m}^2$$

$$*) \frac{M}{L} = \frac{M + m_1 + m_2}{L}$$

$$= 0.6 \text{ Kg}$$

$$*) d = \frac{m_1 \left(\frac{L}{2}\right) + m_2 (L)}{m_1 + m_2}$$

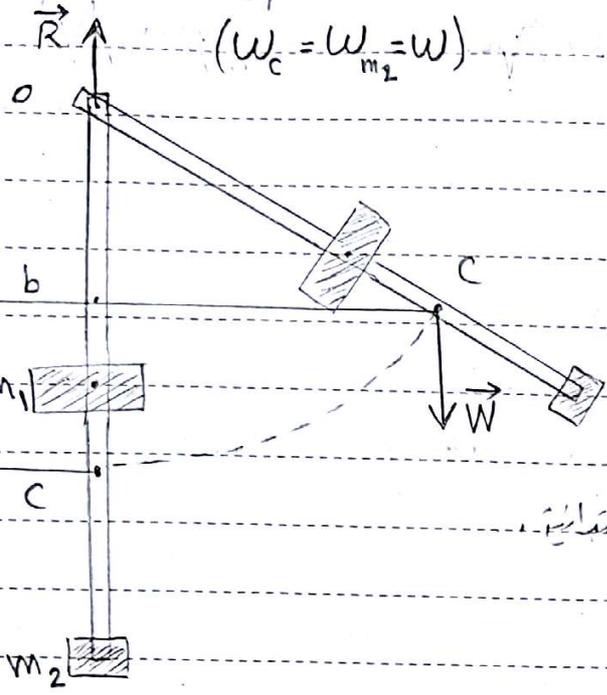
$$= \frac{0.4 \times \frac{1}{2} + 0.2 \times 1}{0.6} = \frac{2}{3} \text{ m}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{0.3}{0.6 \times 10 \times \frac{2}{3}}}$$

$$= \sqrt{3} \text{ sec}$$

يُطلب من ω مع إبقاء ω ثابتاً، اكتب ω كدالة لزاوية θ بين OC والعمود.

(a) (2)
 $v_{m_2} = \omega r_{m_2}$
 $v_c = \omega r_c \Rightarrow \omega = \frac{v_c}{r_c} = \frac{4\pi}{3\sqrt{3}} = \frac{2\pi}{\sqrt{3}} \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$
 $v_{m_2} = \frac{2\pi}{\sqrt{3}} \times 1 = \frac{2\pi}{\sqrt{3}} \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$



$(\omega_c = \omega_{m_2} = \omega)$

(b) $\theta_1 = \theta_{\max}$: الأول
 $\theta_2 = 0$: الثاني

$\Delta E_k = \sum \bar{W}_F$
 $E_{k_2} - E_{k_1} = \bar{W}_{m_1} + \bar{W}_R$

$\frac{1}{2} I_{\Delta} \omega^2 - 0 = mgh + 0$

$\frac{1}{2} I_{\Delta} \omega^2 = mgh$

* $I_{\Delta} = 0.3 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$

* $v_c = \omega r_c \Rightarrow \omega = \frac{v_c}{r_c} = \frac{4\pi}{3\sqrt{3}} = \frac{2\pi}{\sqrt{3}} \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$ ($r_c = d = \frac{2}{3} \text{ m}$)

* $m = 0.6 \text{ kg}$

* $h = oc - ob$
 $= d - d \cos \theta_{\max}$
 $= d(1 - \cos \theta_{\max})$
 $= \frac{2}{3}(1 - \cos \theta_{\max})$

$\frac{1}{2} \times 0.3 \times \frac{4\pi^2}{3} = 0.6 \times 10 \times \frac{2}{3} (1 - \cos \theta_{\max})$

$2 = 4(1 - \cos \theta_{\max})$

$\frac{1}{2} = 1 - \cos \theta_{\max}$

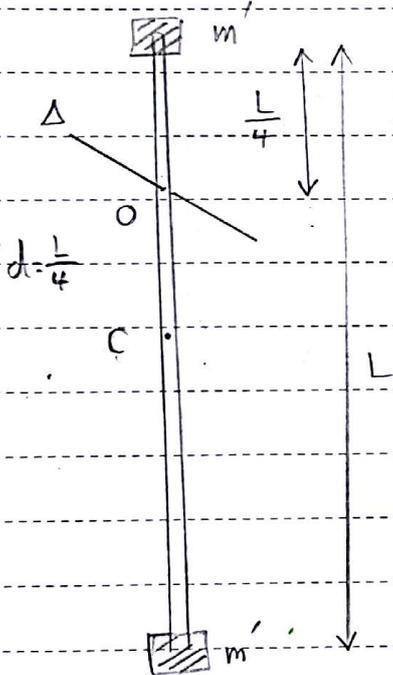
$\cos \theta_{\max} = \frac{1}{2}$

$\theta_{\max} = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$

المسألة الخامسة:

يتألف نظام ثنائي كتلي من كتلة كتلة طولها L ، تتحرك في كل من طرفيها كتلة ثقالية m' ، تعلق الكتلة بحور دوران أفقي ببعده $\frac{L}{4}$ عن طرف السلك العلوي، توضع الكتلة عن وضع توازن السلك الأفقي بزوايا $\frac{1}{2\pi}$ rad، وتتركها دون سرعة ابتدائية في اللحظة $t=0$ فتتذبذب دور $T=2.5$ sec. المطلوب:

- (1) استخراج التابع الزمني للمطال الزاوي لهذا النظام انطلاقاً من شكله العام.
- (2) استخراج بالرموز العلاقة المحددة لطول السلك، ثم إعطاء قيمته.
- (3) إعطاء قيمة السرعة الزاوية اللحظية للركبة (طولية).
- (4) لتوضيح أنه خلال إحدى التذبذبات (الكتلة السفلية عن السلك) يستغرق الدور الكامل الجرمية للكتلة في حالة الساعات الزاوية الصغيرة.



الحل:

$$\theta = \frac{1}{2\pi} = \frac{1}{2 \times 3.14} \approx 0.16 \text{ rad} \quad (1)$$

$$0.16 < 0.24 \text{ rad}$$

أي أنه السلك يتحرك بزاوية صغيرة فتابعه بالطول الزاوي من شكل العام:

$$\theta = \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$$

$$*) \theta_{\max} = \frac{1}{2\pi} \text{ rad}$$

من لحظة تترك دون سرعة ابتدائية ($\omega=0$)

$$*) \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{2.5} = \frac{4\pi}{5} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$*) \bar{\varphi} = ?$$

نعرف من شروط البدء ($t=0$ ، $\theta = \frac{1}{2\pi} \text{ rad}$) تمام المطال

$$\frac{1}{2\pi} = \frac{1}{2\pi} \cos(\omega_0(0) + \bar{\varphi})$$

$$\cos \bar{\varphi} = 1$$

$$\bar{\varphi} = 0 \text{ rad}$$

$$\theta = \frac{1}{2\pi} \cos\left(\frac{4\pi}{5}t + 0\right) \text{ rad} \quad ; \text{ إذا!}$$

$$\omega_0^2 = \frac{m_2 g d}{\frac{I_0}{m_2}} \quad (2) \quad \text{النسبة كما في التناوب لتقليل المربك}$$

$$\begin{aligned} *) \quad I_{\Delta} &= I_{\Delta} + I_{\Delta/m'} + I_{\Delta/m'} \\ &= \frac{I}{2L} + m' \left(\frac{L}{4}\right)^2 + m' \left(\frac{3L}{4}\right)^2 \\ &= 0 + m' L^2 \left(\frac{1}{16} + \frac{9}{16}\right) \\ &= \frac{5}{8} m' L^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} *) \quad m &= m + m' + m' \\ &= 2m' \end{aligned}$$

$$*) \quad d = OC = \frac{L}{4}$$

$$\begin{aligned} \frac{1}{2} d &= \frac{m' \left(-\frac{L}{4}\right) + m' \left(\frac{3L}{4}\right)}{m' + m'} = \frac{-m' \frac{L}{4} + m' \frac{3L}{4}}{2m'} \\ &= \frac{\frac{1}{2} L}{2} = \frac{L}{4} \end{aligned}$$

$$\omega_0^2 = \frac{2m' g \frac{L}{4}}{\frac{5}{8} m' L^2} \quad ; \text{ إذا!}$$

$$\omega_0^2 = \frac{8g}{10L} \Rightarrow L = \frac{8g}{10\omega_0^2}$$

$$L = \frac{8 \times 10}{10 \times \left(\frac{4\pi}{5}\right)^2} = \frac{8 \times 25}{16\pi^2}$$

$$= \frac{250}{2 \times 10} = \frac{12.5}{10} = 1.25 \text{ m}$$

(3) السرعة الزاوية في وقت ما، اكمال التارب

$$\bar{\omega} = (\theta) \frac{1}{t}$$

$$= -\frac{4\pi}{5} \frac{1}{2\pi} \sin\left(\frac{4\pi}{5}t\right) = -\frac{2}{5} \sin\left(\frac{4\pi}{5}t\right)$$

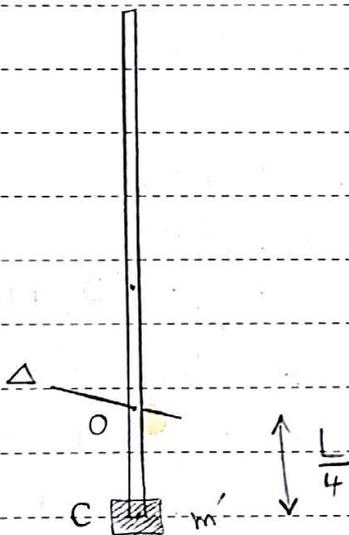
عند الجوزة اقول يكون لـ $\sin\left(\frac{4\pi}{5}t\right) = \pm 1$ عند عظمى

$$\omega_{max} = -\frac{2}{5} (\pm 1)$$

$$= \pm 0.4$$

طولية السرعة الزاوية $\omega_{max} = 0.4 \text{ rad/s}$

(4) بعد انفعال الكتلة السفلية عن اسوار، تنقلب الجملة وتلج الكتلة m الى اليمين $\left(\frac{L}{4}\right)$ في الكتلة السفلية وتناقص الجملة بشكل التالى



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{mgd}}$$

$$\star) \frac{I_{\Delta}}{\text{ح.س.}} = \frac{I_{\Delta}}{\text{ح.س.}} + \frac{I_{\Delta}}{m'}$$

$$= 0 + m' \left(\frac{L}{4}\right)^2$$

$$= \frac{1}{16} m' L^2$$

$$\star) \frac{m}{\text{ح.س.}} = \frac{m}{\text{ح.س.}} + m' = m'$$

$$\star) d = \frac{L}{4}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{16} m' L^2}{m' g \frac{L}{4}}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{L}{4g}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{1.25}{4 \times 10}} = \sqrt{1.25} = \sqrt{\frac{125}{100}}$$

$$= \frac{5\sqrt{5}}{10} = \frac{\sqrt{5}}{2} \text{ Sec}$$



المسألة الثانية:

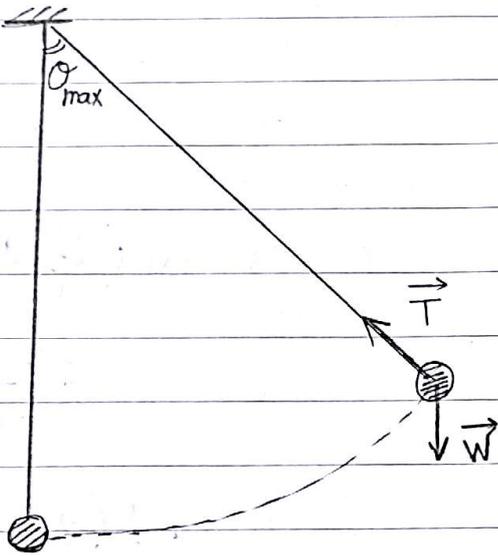
ذئب طول الأكتاف لا يتعدى طول $l = 40 \text{ cm}$ يعلقه في رؤسها كرة صغيرة
سندها نقطة ثابتة كتلتها $m_1 = 100 \text{ g}$ المطلوب

1- بحرف الخط عنه ومنع التوازن زاوية θ_{max} وتترك الكرة دون سرعة
ابتدائية فتكون سرعتها لحظة مرورها بالشاقول $v = 2 \text{ m.s}^{-1}$

المستخرج قيمة الزاوية θ_{max}

2- المستخرج بالرموز علاقة توتر ذئب التوازي لحظة مروره بوجه الشاقول
ثم اكتب قيمته.

الحل:



1) بتطبيق نظرية الطاقة الحركية بين دفتين

$$\sigma_1 = \sigma_{\text{max}}$$

$$\sigma_2 = 0$$

$$\Delta E_k = \sum \overline{W}_F$$

$$E_{k_2} - E_{k_1} = \overline{W}_W + \overline{W}_T$$

$$\frac{1}{2} m v^2 - 0 = mgh + 0$$

من حالت \vec{T} يافد انتقال \downarrow الكرة تترك دون سرعة ابتدائية
بكل لحظة

$$v^2 = 2gh$$

$$\left. \begin{aligned} h &= oc - ob \\ &= l - l \cos \theta_{\text{max}} \\ &= l(1 - \cos \theta_{\text{max}}) \end{aligned} \right\} \text{لزم } h$$

$$v^2 = 2gl(1 - \cos \theta_{\text{max}})$$

$$4 = 2 \times 10 \times 40 \times 10^{-2} (1 - \cos \theta_{\text{max}})$$

$$\frac{1}{2} = 1 - \cos \theta_{\text{max}}$$

$$\cos \theta_{\text{max}} = \frac{1}{2} \Rightarrow \theta_{\text{max}} = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$$

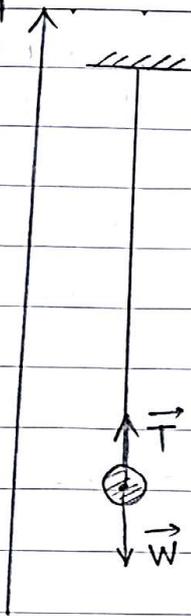
Date : / /



Subject:

78

الناسم



القوى الخارجية المؤثرة

 \vec{W} : قوة الثقل \vec{T} : قوة توتر حبل التعليق

الملاحظة: لا يمكن بالفرق بين الإيجابي

$$\sum \vec{F} = m \vec{a}$$

$$\vec{W} + \vec{T} = m \vec{a}$$

الملاحظة: لا يمكن

$$-W + T = m a_c$$

$$T = m \frac{v^2}{r} + mg$$

$$T = m \left(\frac{v^2}{r} + g \right)$$

$$= 100 \times 10^{-3} \left(\frac{4}{40 \times 10^{-2}} + 10 \right)$$

$$= 0.1 (20) = 2 \text{ N}$$

عامة (5):

يتألف نواجز ثقلي من ساحة شاقولية وجملة الكتلة طولها 1 m تحمل في مركزها العلوية $m_1 = 0.2\text{ kg}$ وتحمل في مركزها السفلية كتلة نقطية $m_2 = 0.6\text{ kg}$ تمر هذه الساحة حول محور افقي مار من منتصفها والاطول

1- احس دور في حالة الساعات الصغيرة

2- احس طول النواجز البسيط الموقت لهذا النواجز

3- احس دور النواجز لو ناسس بعمق زاوية $\theta = 0.4\text{ rad}$ 4- نر ببع الساحة عند وضع نواجز الشاقولية بزواوية $\theta = (60^\circ)$

وتتركها دون سرعة ابتدائية

(a) استنتج بالدور عارضة السرعة الزاوية لجملة النواجز لحظة الدوران

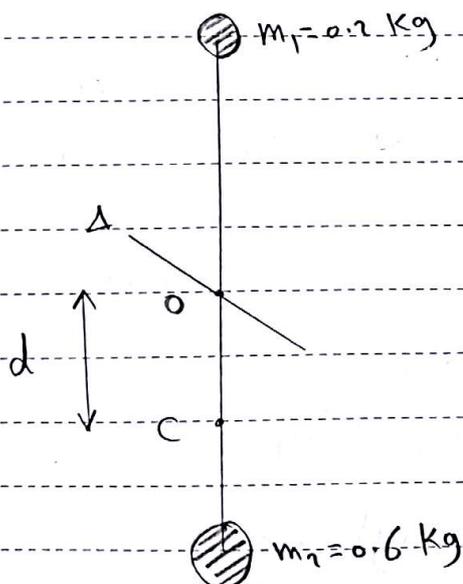
بشاقول محور التقلية، ثم احس قيمتها عندئذ

(b) احس السرعة الخطية لمركز عظمة جملة النواجز لحظة الدوران بالشاقول

5- نستبدل بالكتلة m_2 كتلة $m_1 = 0.2\text{ kg}$ ونقله الساحة من منتصفها بذلك

فقل شاقولي لشكل بذلك نواجز للقتل، نر ببع الساحة أفقية

عند وضع نواجز بزواوية وتتركها دون سرعة ابتدائية فترتد دور

احس قيمة ثابت قتل تلك التقلية $T_0 = 2\pi\text{-sec}$ 6- احس قيمة الساع الزاوي لنواجز القتل عند الدوران بوضع $\theta = 0.5\text{ rad}$ الحل:

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{mgd}}$$

$$I_{\Delta} = I_{\Delta} + I_{\Delta/m_1} + I_{\Delta/m_2}$$

$$= 0 + m_1 \left(\frac{l}{2}\right)^2 + m_2 \left(\frac{l}{2}\right)^2$$

$$= 0.2 \left(\frac{1}{2}\right)^2 + 0.6 \left(\frac{1}{2}\right)^2$$

$$= \frac{0.1}{4} + \frac{0.6}{4} = \frac{0.8}{4}$$

$$= 0.2\text{ kg}\cdot\text{m}^2$$

$$M = m_1 + m_2 = 0.8\text{ kg}$$

$$d = \frac{m_1 \bar{r}_1 + m_2 \bar{r}_2}{m_1 + m_2} = \frac{0.2(-\frac{1}{2}) + 0.6(\frac{1}{2})}{0.8}$$

$$= \frac{1}{4} m$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{0.2}{0.8 \times 10 \times \frac{1}{4}}}$$

إذاً:

$$= 2 \text{ sec}$$

$$(ب) T_0 = T_0 (ب) \quad (2)$$

$$2 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

$$2 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{10}}$$

$$\sqrt{l} = 1$$

$$l = 1 m$$

$$\theta_{max} = 0.4 \text{ rad} > 0.24 \text{ rad} \quad (3)$$

$$\Rightarrow T'_0 = T_0 \left[1 + \frac{\theta_{max}^2}{16} \right]$$

$$= 2 \left(1 + \frac{(0.4)^2}{16} \right) = 2 \left(1 + \frac{1}{100} \right)$$

$$= 2.02 \text{ sec}$$

(4)

(a) بتطبيق نظرية الطاقة الحركية بين نقطتين

$$\theta_1 = \theta_{max}$$

الاول

$$\theta_2 = 0$$

الثاني

$$\Delta E_K = \sum \bar{W}_F$$

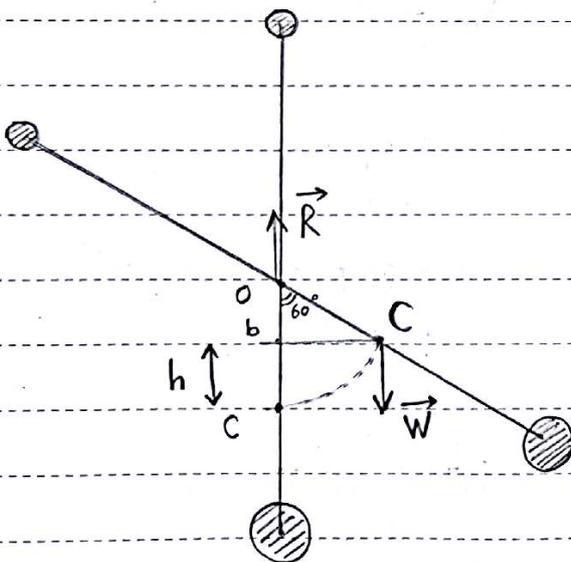
$$E_{K2} - E_{K1} = \bar{W}_W + \bar{W}_R$$

$$\frac{1}{2} I_A \omega^2 - 0 = mgh + 0$$

← من أجل تركت دون سرعة ابتدائية

تأثير \bar{R} لا يستعمل

لا يستعمل

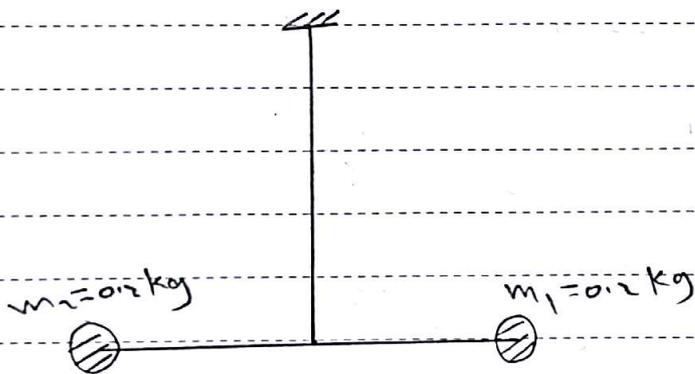


$$\left. \begin{aligned} h &= oc - ob \\ &= d - d \cos \theta \\ &= d(1 - \cos \theta) \end{aligned} \right\} \text{ : h فتل}$$

$$\omega^2 = \frac{2mgd(1 - \cos \theta)}{I_a}$$

$$\begin{aligned} \omega &= \sqrt{\frac{2 \times 0.8 \times 10 \times \frac{1}{4} (1 - \cos(60))}{0.2}} \\ &= \sqrt{10} = \pi \text{ rad. s}^{-1} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} v_c &= \omega r_c ; r_c = d \quad (b) \\ &= \pi \times \frac{1}{4} \\ &= \frac{\pi}{4} \text{ m. s}^{-1} \end{aligned}$$



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_a}{K}} \quad (5)$$

$$I_a = I_a + I_{a/m_1} + I_{a/m_2} \quad \text{: } I_a \text{ فتل}$$

$$= 0 + 2 \cdot I_{a/m_1}$$

$$= 2 \cdot m_1 \left(\frac{l}{2}\right)^2$$

$$= 2 \times 0.2 \left(\frac{1}{2}\right)^2$$

$$= 0.1 \text{ kg. m}^2$$

$$2\pi = 2\pi \sqrt{\frac{0.1}{K}}$$

$$K = 0.1 \text{ m. N. rad}^{-1}$$

$$\begin{aligned} \bar{\alpha} &= (\bar{\omega})'_t \\ \bar{\alpha} &= -\omega_0^2 \bar{\theta} \end{aligned} \quad (6)$$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{2\pi} = 1 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1} \quad \text{كم}$$

إذاً

$$\begin{aligned} \alpha &= -(1)(0.5) \\ &= -0.5 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-2} \end{aligned}$$

طلب إجمالي المسار التي يقطعها الكتل m_2

$$V = \omega r \quad \text{و} \quad r = \frac{l}{2}$$

حيث $r = \frac{l}{2}$ هو نصف قطر الدائرة التي تدور حولها الكتل m_2

$$V = \omega \frac{l}{2}$$

$$= \pi \times \frac{1}{2}$$

$$= \frac{\pi}{2} \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$$

علاقة (6):

ينالف نواجر ثقلي مركب من قرصين متماثلين كتلتهم (m) نصف قطره $r = \frac{2}{3} \text{ m}$ يكتم

انه يرتزح مستوي شاقولي حول محور افقي خارجي عارضا نقطة على محيطه

1- انطلاقا منه، لعلاقة العاقبة لدور النواجر الثقلي المركب لتنتج العلاقة

المدرجة لدره الخامس في حالة السمات الصغيرة ثم اصبحت هذه المعادله

2- اصب طول النواجر البسيط الرافقت لهذا النواجر المركب

3- نسبت في نقطة من محيط القرص كتلة نقطية m تسار في كتلة القرص

m وتجملة يرتزح حول محور افقي عارضا مركز القرص، اصب

دره في هذه الحالة من اجل السمات الزاوية الصغيرة

4- توزع القرص من طرفه من وحين توازنه الشاقولي بزاوية

θ_{max} وتترك دون سرعة ابتدائية فتكون السرعة

النقطية للكتلة النقطية m لحظة المرور بالشاقول $\frac{2\pi}{3} \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$ اصب قيمة

السرعة لزاوية θ_{max} اذا علمت ان $\theta_{max} > 0.24 \text{ rad}$

عزم قطارة الفولاذ حول محور دار فيه مركزه ونحوه (مستوية) $\pi^2 = 10$ $g = 10 \text{ m/s}^2$

$$I_{A/C} = \frac{1}{2} m r^2$$

الحل:

1) دور التناوب التفاضلي المراد من اجل حسابات الفترة

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{A/O}}{mgd}}$$

$$\begin{aligned} 2) \quad I_{A/O} &= I_{A/C} + m r^2 \\ &= \frac{1}{2} m r^2 + m r^2 \\ &= \frac{3}{2} m r^2 \end{aligned}$$

$$3) \quad d = OC = r$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2} m r^2}{m g r}}$$

$$= 2\pi \sqrt{\frac{3/2 r}{g}}$$

$$= 2\pi \sqrt{\frac{3 \times 1/3}{10}}$$

$$= 2 \text{ Sec}$$

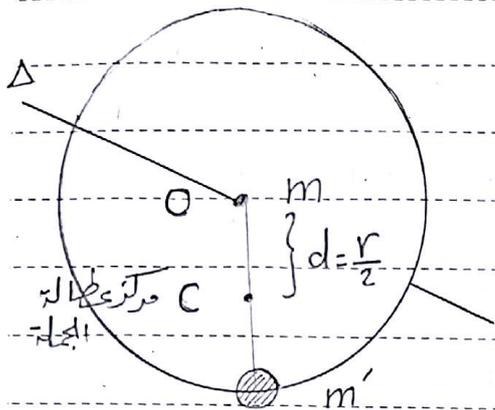
$$T_0 = T_0 \left(\frac{l}{r} \right) \quad (2)$$

$$2 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

$$2 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{10}}$$

$$l = 1 \text{ m}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{A(O)}}{m g d}} \quad (3)$$



*) $I_{\Delta} = I_{\Delta/C} + m' r'^2$ و $r' = r$
 بعد انقلبه m' عن محور الدوران
 مركزه C عن محور الدوران O
 مركزه C

$$= \frac{1}{2} m r^2 + m r^2$$

$$= \frac{3}{2} m r^2$$

*) $d = \frac{r}{2}$
 عن $C \leftarrow m' = m$ في صفة

المركز بين الكتلتين

$$d = \frac{m \bar{r} + m' \bar{r}'}{m + m'} = \frac{m(0) + m r}{2m}$$

$$= \frac{r}{2}$$

*) $m = m + m' = 2m$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2} m r^2}{2mg \frac{r}{2}}}$$

$$= 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2} r}{g}}$$

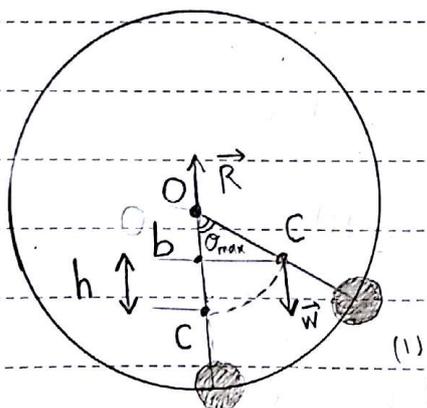
$$= 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2} \times \frac{3}{3}}{10}}$$

$= 2 \text{ sec}$

4. نقطة زلزلة الطاقة الحركية بين P و Q

$\sigma_1 = \sigma_{\max}$: الحد

$\sigma_2 = 0$: الكافي



(2) $v_{m'} = \frac{2\pi}{3} m \cdot s^{-1}$

$$\Delta E_k = \sum \overline{W_{F \rightarrow (1 \rightarrow 2)}}$$

$$E_{k2} - E_{k1} = \overline{W_{\vec{w}}} + \overline{W_{\vec{R}}}$$

$$\frac{1}{2} I_{\Delta} \omega^2 - 0 = mgh + 0$$

\downarrow \downarrow
 دور ابتدائي \downarrow \downarrow
 في R \downarrow \downarrow

$$\star) I_{\Delta} = \frac{3}{2} m r^2$$

$$\star) v_m = \omega r \Rightarrow \omega = \frac{v_m}{r} = \frac{2\pi}{3} = \pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$\star) m = m' + m = 2m$$

$$n) h = oc - ob$$

$$= \frac{r}{2} - \frac{r}{2} \cos \theta_{\max}$$

$$= \frac{r}{2} (1 - \cos \theta_{\max})$$

$$\frac{1}{2} \cdot \frac{3}{2} m r \cdot \pi^2 = 2 m g \frac{r}{2} (1 - \cos \theta_{\max})$$

$$\frac{1}{2} \cdot \frac{3}{2} r \pi^2 = 2 \times 10 \times \frac{1}{2} (1 - \cos \theta_{\max})$$

$$\frac{1}{2} \cdot \frac{3}{2} \left(\frac{2}{3}\right) = 1 - \cos \theta_{\max}$$

$$\frac{1}{2} = 1 - \cos \theta_{\max}$$

$$\cos \theta_{\max} = \frac{1}{2}$$

$$\theta_{\max} = \frac{\pi}{3} \text{ rad.}$$